MT1000A/MT1100A/MT1040A
リモートスクリプティング取扱説明書

第 6 版

アンリツ株式会社

管理番号.: M-W4041AW-6.0

- 製品を適切・安全にご使用いただくために，製品をご使用になる前に，本書を必ずお読みください。
- 本書に記載以外の各種注意事項は，「ネットワークマスタプロ取扱説明書」，「ネットワークマスタフレックス取扱説明書」に記載の事項に準じますので，そちらをお読みください。
- 本書は製品とともに保管してください。

輸出管理に関する注意

本製品および製品のマニュアルはご使用の国から再輸出する場合，製品の原産国の政府による輸出ライセンス/承認が必要です。製品またはマニュアルを再輸出する前に，当社にお問い合わせの上，輸出管理された品目かどうかをご確認ください。輸出管理された品目を廃棄する場合，製品/マニュアルを破壊/裁断して，軍事目的で不法に使用されないようにしてください。

2020年２月14日 (初　版)
2021年５月14日 (第６版)

Copyright ©2020-2021, ANRITSU CORPORATION.
・予告なしに本書の製品操作・取り扱いに関する内容を変更することがあります。
・許可なしに本書の一部または全部を転載・複製することを禁じます。
Printed in Japan

はじめに

この取扱説明書は，ネットワークマスタプロ/フレックスの SCPI (Standard Commands for Programmable Instruments) コマンドについて説明しています。

注: 本書はネットワークマスタプロ/フレックスバージョン 12.00 のSCPIコマンドについて説明しています。

本書のいくつかのコマンドまたはクエリは，特定のハードウェアやソフトウェアオプションのインストールが必要です。これらオプションは購入が必要です。

本取扱説明書の表記法は次の規格を使用しています:

- IEEE: Std 488.2-1992
- SCPI: VERSION 1999.0 (SCPI Consortium)

目次

1 概要 **53**
1.1 Ethernetベースのリモート制御 . . . 53
1.1.1 ケーブルの接続 . . . 53
1.1.2 Ethernetリモート制御の設定 . . . 54
1.1.3 通信バッファ . . . 54
1.2 プログラムメッセージ . . . 55
1.2.1 プログラムメッセージユニット . . . 55
1.2.2 プログラムヘッダー . . . 56
1.2.3 プログラムデータ . . . 56
1.2.4 プログラムメッセージターミネータ . . . 58
1.2.5 複合プログラムメッセージ . . . 58
1.2.6 シーケンシャル実行 . . . 58
1.3 応答メッセージ . . . 59
1.3.1 応答データ . . . 59
1.3.2 応答メッセージターミネータ . . . 61
1.3.3 プロンプト . . . 61
1.4 ステータス . . . 62
1.4.1 ステータスレジスタの構成 . . . 62
1.4.2 IEEE488.2規定ステータスレジスタ . . . 64
1.4.3 SCPI規定ステータスレジスタ . . . 67
1.4.4 ネットワークマスタ固有のステータスレジスタ . . . 69
1.4.5 ステータスレジスタの読み取り，書き込み，クリア . . . 71
1.5 コントローラの例 . . . 73
1.5.1 PuTTY . . . 73
1.6 定義 . . . 76
1.6.1 NaN（Not a Number） . . . 76
1.6.2 → Right Arrow . . . 76
1.6.3 データビット（DB） . . . 76
1.6.4 ポート番号（論理ポート） . . . 76

2 SCPI 適合情報 **79**
2.1 SCPIのバージョン . . . 79
2.2 IEEE 488.2 必須コマンド . . . 80
2.2.1 *CLS . . . 80
2.2.2 *ESE . . . 80
2.2.3 *ESR? . . . 81
2.2.4 *IDN? . . . 81
2.2.5 *OPC . . . 81
2.2.6 *RST . . . 82
2.2.7 *SRE . . . 82
2.2.8 *STB? . . . 83
2.2.9 *TST? . . . 83
2.2.10 *WAI . . . 83
2.3 SCPI System サブシステムコマンド . . . 84
2.3.1 SYSTem:VERSion? . . . 84
2.3.2 SYSTem:ERRor[:NEXT]? . . . 84
2.3.3 SYSTem:ERRor:ADDitional[:MESSage] . . . 84
2.3.4 SYSTem:DATE . . . 85
2.3.5 SYSTem:TIME . . . 85

2.3.6 SYSTem:REBoot . . . 85
2.3.7 SYSTem:GPS:NSATellites? . . . 86
2.3.8 SYSTem:GPS:TIME? . . . 86
2.3.9 SYSTem:GPS:LOCation? . . . 86
2.3.10 SYSTem:GPS:POSition? . . . 86
2.3.11 SYSTem:GPS:POWEr . . . 86
2.3.12 SYSTem:GPS:SYNCmode . . . 87
2.3.13 SYSTem:GPS:ANTNpower . . . 87
2.3.14 SYSTem:GPS:GPS . . . 87
2.3.15 SYSTem:GPS:GLONass . . . 88
2.3.16 SYSTem:GPS:GALileo . . . 88
2.3.17 SYSTem:GPS:BEIDou . . . 88
2.3.18 SYSTem:GPS:MBANd . . . 89
2.3.19 SYSTem:GPS:PWRElapsed? . . . 89
2.3.20 SYSTem:GPS:LOCElapsed? . . . 89
2.3.21 SYSTem:GPS:SYNElapsed? . . . 89
2.3.22 SYSTem:GPS:EMASk . . . 89
2.3.23 SYSTem:GPS:FPOSition . . . 90
2.3.24 SYSTem:GPS:LNUMber? . . . 90
2.3.25 SYSTem:GPS:LSELect . . . 90
2.3.26 SYSTem:GPS:LLISt? . . . 91
2.3.27 SYSTem:GPS:LADD . . . 91
2.3.28 SYSTem:GPS:LREMove . . . 91
2.3.29 SYSTem:GPS:LEDit . . . 92
2.3.30 SYSTem:GPS:ADValue . . . 92
2.3.31 SYSTem:GPS:REFCorrection . . . 92
2.3.32 SYSTem:GPS:OPOLarity . . . 93
2.3.33 SYSTem:GPS:MSTatus? . . . 93
2.3.34 SYSTem:GPS:HOLElapsed? . . . 93
2.3.35 SYSTem:GPS:HOLRemaining? . . . 94
2.3.36 SYSTem:GPS:RBTemperature? . . . 94
2.3.37 SYSTem:COMMunicate:TERMinator . . . 94
2.3.38 SYSTem:PROMpt . . . 94
2.3.39 SYSTem:LOCal:CONTrol . . . 95
2.3.40 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:AUTH:TYPE . . . 95
2.3.41 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:BASic . . . 95
2.3.42 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:TURi . . . 96
2.3.43 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:SET . . . 96
2.3.44 SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:RRESponse? . . . 96
2.3.45 SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:RSTatus? . . . 96
2.3.46 SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:ERRor? . . . 97
2.3.47 SYSTem:TIMing:EXTernal? . . . 97
2.3.48 SYSTem:STIMuli:INSert . . . 97
2.3.49 SYSTem:STIMuli:CLR . . . 97
2.3.50 SYSTem:WAIT[:IDLE] . . . 98
2.3.51 SYSTem:WAIT:DURation . . . 98
2.3.52 SYSTem:APPlication . . . 98
2.3.53 SYSTem:APPlication? . . . 98
2.4 SCPI Instrument サブシステムコマンド . . . 99
2.4.1 アプリケーションサーバへの接続 . . . 99
2.4.2 複数アプリケーションの接続 . . . 99
2.4.3 マルチユーザでの接続 . . . 99
2.4.4 アプリケーションサーバの強制終了 . . . 99
2.4.5 INSTrument:STARt[:DEFault] . . . 100
2.4.6 INSTrument:STARt:LAST . . . 102
2.4.7 INSTrument:STARt:GUI . . . 102
2.4.8 INSTrument:TERMinate . . . 102
2.4.9 INSTrument:TERMinate:FORCe . . . 102
2.4.10 INSTrument:COUNt? . . . 103

2.4.11 INSTrument:CATalog? . . . 103
2.4.12 INSTrument:STATe? . . . 103
2.4.13 INSTrument:CONNect . . . 103
2.4.14 INSTrument:CONNect:ALL . . . 104
2.4.15 INSTrument:CONNect[:CATalog]? . . . 104
2.4.16 INSTrument:DISConnect . . . 104
2.4.17 INSTrument[:SELect] . . . 104
2.4.18 INSTrument:ERRor[:NEXT]? . . . 105
2.4.19 INSTrument:PORT? . . . 105
2.4.20 INSTrument:PORT:FREE? . . . 105
2.4.21 INSTrument:PORT:CATalog? . . . 106
2.4.22 INSTrument:MODule:CATalog? . . . 106
2.4.23 INSTrument:CTRL:NAME? . . . 106
2.4.24 INSTrument:CTRL:SN? . . . 106
2.4.25 INSTrument:CTRL:TRT? . . . 106
2.4.26 INSTrument:CTRL:OPTion:CATalog? . . . 106
2.4.27 INSTrument:MODule<Md>:NAME? . . . 107
2.4.28 INSTrument:MODule<Md>:SN? . . . 107
2.4.29 INSTrument:MODule<Md>:TRT? . . . 107
2.4.30 INSTrument:MODule<Md>:OPTion:CATalog? . . . 107
2.5 SCPI Status サブシステムコマンド . . . 108
2.5.1 STATus:OPERation[:EVENt]? . . . 108
2.5.2 STATus:OPERation:CONDition? . . . 108
2.5.3 STATus:OPERation:ENABle . . . 108
2.5.4 STATus:OPERation:PTRansition . . . 109
2.5.5 STATus:OPERation:NTRansition . . . 109
2.5.6 STATus:QUEStionable[:EVENt]? . . . 110
2.5.7 STATus:QUEStionable:CONDition? . . . 110
2.5.8 STATus:QUEStionable:ENABle . . . 110
2.5.9 STATus:QUEStionable:PTRansition . . . 111
2.5.10 STATus:QUEStionable:NTRansition . . . 111
2.5.11 STATus:PORT[:EVENt]? . . . 112
2.5.12 STATus:PORT:CONDition? . . . 112
2.5.13 STATus:PORT:ENABle . . . 112
2.5.14 STATus:PORT:PTRansition . . . 112
2.5.15 STATus:PORT:NTRansition . . . 113
2.5.16 STATus:PRESet . . . 113
2.5.17 STATus:INTerface:PORT<Pt>[:EVENt]? . . . 114
2.5.18 STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition? . . . 114
2.6 Mass Memory サブシステムコマンド . . . 115
2.6.1 MMEMory:LOAD . . . 115
2.6.2 MMEMory:STORe:STATe . . . 115
2.6.3 MMEMory:STORe:DATA . . . 116
2.6.4 MMEMory:DELete . . . 116
2.6.5 MMEMory:DATA? . . . 116
2.6.6 MMEMory:COPY . . . 116
2.6.7 MMEMory:MOVE . . . 117
2.6.8 MMEMory:INFO? . . . 117
2.6.9 MMEMory:CATalog? . . . 117
2.6.10 MMEMory:DCATalog? . . . 117
2.6.11 MMEMory:MDIRectory . . . 118
2.6.12 MMEMory:RDIRectory . . . 118
2.6.13 MMEMory:SAVE . . . 118

3 No frame **119**
3.1 インタフェース設定 . . . 119
3.1.1 NFRame:PORT<Pt>:INTerface:TYPE . . . 119
3.1.2 NFRame:PORT<Pt>:INTerface:BITRate . . . 120
3.1.3 NFRame:PORT<Pt>:INTerface:LANE . . . 120

3.1.4 NFRame:PORT<Pt>:TIMing . . . 121
3.1.5 NFRame:PORT<Pt>[:RX]:INTerface:PATTern:FOLLow . . . 121
3.1.6 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern . . . 122
3.1.7 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern . . . 122
3.1.8 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PINVersion . . . 123
3.1.9 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PINVersion . . . 123
3.1.10 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern . . . 123
3.1.11 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern . . . 124
3.1.12 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion . . . 124
3.1.13 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion . . . 125
3.1.14 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow . . . 125
3.1.15 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow . . . 126
3.1.16 NFRame:PORT<Pt>[:RX]:PATTern:FOLLow . . . 126
3.1.17 NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern . . . 127
3.1.18 NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern . . . 127
3.1.19 NFRame:PORT<Pt>:TX:PINVersion . . . 128
3.1.20 NFRame:PORT<Pt>:RX:PINVersion . . . 128
3.1.21 NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PATTern . . . 128
3.1.22 NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PATTern . . . 129
3.1.23 NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PINVersion . . . 129
3.1.24 NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PINVersion . . . 130
3.1.25 NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern:LANE:FOLLow . . . 130
3.1.26 NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern:LANE:FOLLow . . . 130
3.1.27 NFRame:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe . . . 131
3.2 アラーム/エラー挿入 . . . 131
3.2.1 NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:FOFFset . . . 131
3.2.2 NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:LANE . . . 132
3.3 結果 . . . 132
3.3.1 NFRame:PORT<Pt>[:RX]:IFETch? . . . 132
3.4 ステータス . . . 133
3.4.1 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:AESummary[:EVENt]? . . . 133
3.4.2 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:AESummary:CONDition? . . . 133
3.4.3 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ALARm[:EVENt]? . . . 133
3.4.4 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ALARm:CONDition? . . . 134
3.4.5 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ERRor[:EVENt]? . . . 134
3.4.6 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ERRor:CONDition? . . . 134
3.4.7 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PSLevel? . . . 134
3.4.8 NFRame:STATus:PORT<Pt>:TX:PSLevel? . . . 135
3.4.9 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PFRequency? . . . 135
3.4.10 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PDEViation? . . . 135
3.4.11 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PCDRlock? . . . 135
3.4.12 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PLSS? . . . 135
3.4.13 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PSYMberr? . . . 136
3.4.14 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PBITerr? . . . 136

4 CPRI/OBSAI 137
4.1 ポート設定 . . . 137
4.1.1 CPRI:PORT<Pt>:MODE . . . 137
4.1.2 CPRI:PORT<Pt>:TIMing:SOURce . . . 137
4.1.3 CPRI:PORT<Pt>:LRATe . . . 138
4.1.4 CPRI:PORT<Pt>:LRATe:MODE . . . 138
4.1.5 CPRI:PORT<Pt>:CONTents . . . 139
4.1.6 CPRI:PORT<Pt>:FEC . . . 139
4.1.7 CPRI:PORT<Pt>:PATTern . . . 140
4.1.8 CPRI:PORT<Pt>:PINVersion . . . 140
4.1.9 CPRI:PORT<Pt>:UP32 . . . 140
4.1.10 CPRI:PORT<Pt>:PVERsion . . . 141
4.1.11 CPRI:PORT<Pt>:PROLe . . . 141
4.1.12 CPRI:PORT<Pt>:SSEQence . . . 141

4.1.13 CPRI:PORT<Pt>:CMHDlc . . . 142
4.1.14 CPRI:PORT<Pt>:EENable . . . 142
4.1.15 CPRI:PORT<Pt>:CMEPointer . . . 143
4.1.16 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:FSSeed . . . 143
4.1.17 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:FIDLe . . . 143
4.1.18 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:SSINdex . . . 144
4.1.19 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:SSValue . . . 144
4.1.20 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:ADDRess . . . 144
4.1.21 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:TYPE . . . 145
4.1.22 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:FILTer . . . 145
4.1.23 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:SSINdex . . . 145
4.1.24 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:SSValue . . . 146
4.1.25 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:ADDRess . . . 146
4.1.26 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:TYPE . . . 146
4.1.27 CPRI:PORT<Pt>:SETup:FOLLow . . . 147
4.2 アラーム/エラー挿入 . . . 148
4.2.1 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm . . . 148
4.2.2 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:AINSertion . . . 148
4.2.3 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor . . . 149
4.2.4 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion . . . 149
4.2.5 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength . . . 150
4.2.6 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset . . . 150
4.3 結果 . . . 151
4.3.1 CPRI:PORT<Pt>:IFETch? . . . 151
4.4 ステータス . . . 152
4.4.1 CPRI:PORT<Pt>:STATus:AESummary[:EVENt]? . . . 152
4.4.2 CPRI:PORT<Pt>:STATus:AESummary:CONDiton? . . . 152
4.4.3 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 152
4.4.4 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>:CONDition? . . . 153
4.4.5 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor[:EVENt]? . . . 153
4.4.6 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor:CONDition? . . . 153
4.4.7 CPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC[:EVENt]? . . . 153
4.4.8 CPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC:CONDition? . . . 154
4.4.9 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PSLevel? . . . 154
4.4.10 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PSLevel? . . . 154
4.4.11 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PDEViation? . . . 154
4.4.12 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PDEViation? . . . 154
4.4.13 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PBRate? . . . 155
4.4.14 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PBRate? . . . 155
4.4.15 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PPBRate? . . . 155
4.4.16 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PPBRate? . . . 155
4.4.17 CPRI:PORT<Pt>:STATus:LINK:STATe? . . . 155
4.4.18 CPRI:PORT<Pt>:STATus:LINK:PROLe? . . . 155
4.4.19 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:PVERsion? . . . 156
4.4.20 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:HRATe? . . . 156
4.4.21 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:POINterp? . . . 156
4.4.22 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:PVERsion? . . . 156
4.4.23 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:HRATe? . . . 156
4.4.24 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:POINterp? . . . 156
4.4.25 CPRI:PORT<Pt>:STATus:OBSai:TX:LINK:STATe? . . . 157
4.4.26 CPRI:PORT<Pt>:STATus:OBSai:RX:LINK:STATe? . . . 157
4.5 RTD . . . 158
4.5.1 CPRI:PORT<Pt>:RTD:ENABle . . . 158
4.5.2 CPRI:PORT<Pt>:RTD:MLIMit . . . 158
4.5.3 CPRI:PORT<Pt>:RTD:NUMBer? . . . 158
4.5.4 CPRI:PORT<Pt>:RTD:ATIMe? . . . 158
4.5.5 CPRI:PORT<Pt>:RTD:MTIMe? . . . 159
4.5.6 CPRI:PORT<Pt>:RTD:LTIMe? . . . 159
4.6 APS . . . 160

4.6.1 CPRI:PORT<Pt>:APS:ENABle . . . 160
4.6.2 CPRI:PORT<Pt>:APS:EVENt . . . 160
4.6.3 CPRI:PORT<Pt>:APS:PERiod . . . 161
4.6.4 CPRI:PORT<Pt>:APS:MLIMit . . . 161
4.6.5 CPRI:PORT<Pt>:APS:NUMBer? . . . 161
4.6.6 CPRI:PORT<Pt>:APS:ATIMe? . . . 161
4.6.7 CPRI:PORT<Pt>:APS:MTIMe? . . . 162
4.6.8 CPRI:PORT<Pt>:APS:LTIMe? . . . 162
4.6.9 CPRI:PORT<Pt>:APS:CTIMe? . . . 162

5 2 Mbps **163**
5.1 レシーバ . . . 163
5.1.1 TMBPs:RX<Pt>[:ENABled] . . . 163
5.1.2 TMBPs:RX<Pt>:FOLLow . . . 163
5.1.3 TMBPs:RX<Pt>:CONNector . . . 164
5.1.4 TMBPs:RX<Pt>:MODE . . . 164
5.1.5 TMBPs:RX<Pt>:SENSitivity . . . 165
5.1.6 TMBPs:RX<Pt>:CODE . . . 165
5.1.7 TMBPs:RX<Pt>:PCMFrame . . . 165
5.1.8 TMBPs:RX<Pt>:CRC4 . . . 166
5.1.9 TMBPs:RX<Pt>:EBITs . . . 166
5.1.10 TMBPs:RX<Pt>:PATTern . . . 166
5.1.11 TMBPs:RX<Pt>:PINVersion . . . 167
5.1.12 TMBPs:RX<Pt>:PTSLots . . . 168
5.1.13 TMBPs:RX<Pt>:UP16 . . . 168
5.1.14 TMBPs:RX<Pt>:UP32 . . . 168
5.1.15 TMBPs:RX<Pt>:UP2K . . . 169
5.1.16 TMBPs:RX<Pt>:AUDio . . . 169
5.1.17 TMBPs:RX<Pt>:ATSLot . . . 169
5.1.18 TMBPs:RX<Pt>:CAS . . . 170
5.2 トランスミッタ . . . 170
5.2.1 TMBPs:TX<Pt>[:ENABled] . . . 170
5.2.2 TMBPs:TX<Pt>:FOLLow . . . 171
5.2.3 TMBPs:TX<Pt>:CONNector . . . 171
5.2.4 TMBPs:TX<Pt>:DINSert[:ENABle] . . . 171
5.2.5 TMBPs:TX<Pt>:TIMing . . . 172
5.2.6 TMBPs:TX<Pt>:FOFFset . . . 172
5.2.7 TMBPs:TX<Pt>:CODE . . . 173
5.2.8 TMBPs:TX<Pt>:PCMFrame . . . 173
5.2.9 TMBPs:TX<Pt>:CRC4 . . . 173
5.2.10 TMBPs:TX<Pt>:SABits . . . 174
5.2.11 TMBPs:TX<Pt>:SABMode . . . 174
5.2.12 TMBPs:TX<Pt>:SABMode? . . . 174
5.2.13 TMBPs:TX<Pt>:PATTern . . . 174
5.2.14 TMBPs:TX<Pt>:PINVersion . . . 175
5.2.15 TMBPs:TX<Pt>:PTSLots . . . 176
5.2.16 TMBPs:TX<Pt>:UP16 . . . 176
5.2.17 TMBPs:TX<Pt>:UP32 . . . 176
5.2.18 TMBPs:TX<Pt>:UP2K . . . 177
5.2.19 TMBPs:TX<Pt>:UTSLots . . . 177
5.2.20 TMBPs:TX<Pt>:SCContent . . . 177
5.2.21 TMBPs:TX<Pt>:SCTSlot . . . 178
5.2.22 TMBPs:TX<Pt>:TFR . . . 178
5.2.23 TMBPs:TX<Pt>:TLEVel . . . 179
5.2.24 TMBPs:TX<Pt>:CAS . . . 179
5.2.25 TMBPs:TX<Pt>:CASChannel . . . 179
5.2.26 TMBPs:TX<Pt>:CASBits . . . 180
5.2.27 TMBPs:TX<Pt>:COCBits . . . 180
5.3 アラーム/エラー挿入 . . . 181

5.3.1 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ALARm . . . 181
5.3.2 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ERRor . . . 181
5.3.3 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EINSert . . . 182
5.3.4 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EBLength . . . 182
5.4 結果 . . . 183
5.4.1 TMBPs:RX<Pt>:IFETch? . . . 183
5.5 ステータス . . . 184
5.5.1 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 184
5.5.2 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 184
5.5.3 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]? . . . 184
5.5.4 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition? . . . 185
5.5.5 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]? . . . 185
5.5.6 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition? . . . 185
5.5.7 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 186
5.5.8 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PDEViation? . . . 186
5.5.9 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PBRate? . . . 186
5.5.10 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PPBRate? . . . 186
5.5.11 TMBPs:STATus:RX<Pt>:FNFWord? . . . 187
5.5.12 TMBPs:STATus:RX<Pt>:FDUMp? . . . 187
5.5.13 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ACONtent? . . . 187
5.5.14 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AEBContent? . . . 187
5.5.15 TMBPs:STATus:RX<Pt>:APPeak? . . . 187
5.5.16 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ANPeak? . . . 188
5.5.17 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALEVel? . . . 188
5.5.18 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AFRequency? . . . 188
5.5.19 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ACOFfset? . . . 188
5.5.20 TMBPs:STATus:RX<Pt>:CMSignal? . . . 188
5.5.21 TMBPs:STATus:RX<Pt>:CBITs? . . . 188
5.6 APS . . . 189
5.6.1 TMBPs:APS:STARt . . . 189
5.6.2 TMBPs:APS:STOP . . . 189
5.6.3 TMBPs:APS:RX<Pt>:NUMBer? . . . 189
5.6.4 TMBPs:APS:RX<Pt>:ATIMe? . . . 189
5.6.5 TMBPs:APS:RX<Pt>:MTIMe? . . . 189
5.6.6 TMBPs:APS:RX<Pt>:LTIMe? . . . 190
5.6.7 TMBPs:APS:RX<Pt>:EVENt . . . 190
5.6.8 TMBPs:APS:RX<Pt>:MLIMit . . . 190
5.7 RTD . . . 191
5.7.1 TMBPs:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 191
5.7.2 TMBPs:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 191
5.7.3 TMBPs:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 191
5.7.4 TMBPs:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 191

6 T1 . . . 193
6.1 レシーバ . . . 193
6.1.1 T1:RX<Pt>[:ENABled] . . . 193
6.1.2 T1:RX<Pt>:FOLLow . . . 193
6.1.3 T1:RX<Pt>:MODE . . . 194
6.1.4 T1:RX<Pt>:CODE . . . 194
6.1.5 T1:RX<Pt>:PCMFrame . . . 195
6.1.6 T1:RX<Pt>:FTYPe . . . 195
6.1.7 T1:RX<Pt>:PATTern . . . 195
6.1.8 T1:RX<Pt>:PINVersion . . . 196
6.1.9 T1:RX<Pt>:PTSLots . . . 196
6.1.10 T1:RX<Pt>:UP16 . . . 197
6.1.11 T1:RX<Pt>:UP32 . . . 197
6.1.12 T1:TX<Pt>:SCContent . . . 197
6.1.13 T1:RX<Pt>:AUDio . . . 198
6.1.14 T1:RX<Pt>:ATSLot . . . 198

6.1.15 T1:RX<Pt>:UP2K . . . 199
6.1.16 T1:RX<Pt>:CAS . . . 199
6.2 トランスミッタ . . . 199
6.2.1 T1:TX<Pt>[:ENABled] . . . 199
6.2.2 T1:TX<Pt>:FOLLow . . . 200
6.2.3 T1:TX<Pt>:DINSert[:ENABle] . . . 200
6.2.4 T1:TX<Pt>:TIMing . . . 200
6.2.5 T1:TX<Pt>:FOFFset . . . 201
6.2.6 T1:TX<Pt>:CODE . . . 201
6.2.7 T1:TX<Pt>:LBOut . . . 201
6.2.8 T1:TX<Pt>:PCMFrame . . . 202
6.2.9 T1:TX<Pt>:FTYPe . . . 203
6.2.10 T1:TX<Pt>:PATTern . . . 203
6.2.11 T1:TX<Pt>:PINVersion . . . 204
6.2.12 T1:TX<Pt>:PTSLots . . . 204
6.2.13 T1:TX<Pt>:UP16 . . . 205
6.2.14 T1:TX<Pt>:UP32 . . . 205
6.2.15 T1:TX<Pt>:UP2K . . . 205
6.2.16 T1:TX<Pt>:UTSLots . . . 206
6.2.17 T1:TX<Pt>:SCTSlot . . . 206
6.2.18 T1:TX<Pt>:TFR . . . 206
6.2.19 T1:TX<Pt>:TLEVel . . . 207
6.2.20 T1:TX<Pt>:CAS . . . 207
6.2.21 T1:TX<Pt>:CASChannel . . . 207
6.2.22 T1:TX<Pt>:CASBits . . . 208
6.2.23 T1:TX<Pt>:COCBits . . . 208
6.2.24 T1:TX<Pt>:SF:CASBits . . . 208
6.2.25 T1:TX<Pt>:SF:COCBits . . . 209
6.3 アラーム/エラー挿入 . . . 209
6.3.1 T1:STIMuli:TX<Pt>:ALARm . . . 209
6.3.2 T1:STIMuli:TX<Pt>:ERRor . . . 209
6.3.3 T1:STIMuli:TX<Pt>:EINSert . . . 210
6.3.4 T1:STIMuli:TX<Pt>:EBLength . . . 210
6.3.5 T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink . . . 211
6.3.6 T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:UFDL . . . 211
6.3.7 T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:IBCode . . . 212
6.4 結果 . . . 212
6.4.1 T1:RX<Pt>:IFETch? . . . 212
6.5 ステータス . . . 213
6.5.1 T1:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 213
6.5.2 T1:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 214
6.5.3 T1:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]? . . . 214
6.5.4 T1:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition? . . . 214
6.5.5 T1:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]? . . . 214
6.5.6 T1:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition? . . . 215
6.5.7 T1:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 215
6.5.8 T1:STATus:RX<Pt>:PDEViation? . . . 215
6.5.9 T1:STATus:RX<Pt>:PBRate? . . . 216
6.5.10 T1:STATus:RX<Pt>:FDUMp? . . . 216
6.5.11 T1:STATus:RX<Pt>:ACONtent? . . . 216
6.5.12 T1:STATus:RX<Pt>:AIBContent? . . . 216
6.5.13 T1:STATus:RX<Pt>:APPeak? . . . 216
6.5.14 T1:STATus:RX<Pt>:ANPeak? . . . 216
6.5.15 T1:STATus:RX<Pt>:ALEVel? . . . 217
6.5.16 T1:STATus:RX<Pt>:AFRequency? . . . 217
6.5.17 T1:STATus:RX<Pt>:ACOFfset? . . . 217
6.5.18 T1:STATus:RX<Pt>:PPBRate? . . . 217
6.5.19 T1:STATus:RX<Pt>:FBIT? . . . 217
6.5.20 T1:STATus:RX<Pt>:SBIT? . . . 217

6.5.21 T1:STATus:RX<Pt>:MBIT? . . . 218
6.5.22 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:MODE . . . 218
6.5.23 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:MBIT:CODE? . . . 218
6.5.24 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:INBand:CODE? . . . 218
6.5.25 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UDEFined . . . 219
6.5.26 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UCODe . . . 219
6.5.27 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:TRIGger . . . 219
6.5.28 T1:STATus:RX<Pt>:CBITs? . . . 220
6.6 APS . . . 221
6.6.1 T1:APS:STARt . . . 221
6.6.2 T1:APS:STOP . . . 221
6.6.3 T1:APS:RX<Pt>:NUMBer? . . . 221
6.6.4 T1:APS:RX<Pt>:ATIMe? . . . 221
6.6.5 T1:APS:RX<Pt>:MTIMe? . . . 221
6.6.6 T1:APS:RX<Pt>:LTIMe? . . . 221
6.6.7 T1:APS:RX<Pt>:EVENt . . . 222
6.6.8 T1:APS:RX<Pt>:MLIMit . . . 222
6.7 RTD . . . 223
6.7.1 T1:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 223
6.7.2 T1:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 223
6.7.3 T1:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 223
6.7.4 T1:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 223

7 E3 225
7.1 レシーバ . . . 225
7.1.1 E3:RX<Pt>[:ENABled] . . . 225
7.1.2 E3:RX<Pt>:MODE . . . 225
7.1.3 E3:RX<Pt>:FOLLow . . . 226
7.1.4 E3:RX<Pt>:PCMFrame . . . 226
7.1.5 E3:RX<Pt>:PATTern . . . 226
7.1.6 E3:RX<Pt>:PINVersion . . . 227
7.1.7 E3:RX<Pt>:UP16 . . . 227
7.1.8 E3:RX<Pt>:UP32 . . . 228
7.1.9 E3:RX<Pt>:UP2K . . . 228
7.2 トランスミッタ . . . 229
7.2.1 E3:TX<Pt>[:ENABled] . . . 229
7.2.2 E3:TX<Pt>:FOLLow . . . 229
7.2.3 E3:TX<Pt>:TIMing . . . 229
7.2.4 E3:TX<Pt>:FOFFset . . . 230
7.2.5 E3:TX<Pt>:PCMFrame . . . 230
7.2.6 E3:TX<Pt>:PATTern . . . 230
7.2.7 E3:TX<Pt>:PINVersion . . . 231
7.2.8 E3:TX<Pt>:UP16 . . . 232
7.2.9 E3:TX<Pt>:UP32 . . . 232
7.2.10 E3:TX<Pt>:UP2K . . . 232
7.3 アラーム/エラー挿入 . . . 233
7.3.1 E3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm . . . 233
7.3.2 E3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor . . . 233
7.3.3 E3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert . . . 233
7.3.4 E3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength . . . 234
7.4 結果 . . . 235
7.4.1 E3:RX<Pt>:IFETch? . . . 235
7.5 ステータス . . . 236
7.5.1 E3:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 236
7.5.2 E3:STATus:RX<Pt>:PDEViation? . . . 236
7.5.3 E3:STATus:RX<Pt>:PBRate? . . . 236
7.5.4 E3:STATus:RX<Pt>:PPBRate? . . . 236
7.5.5 E3:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 236
7.5.6 E3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 237

7.5.7 E3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]? . . . 237
7.5.8 E3:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition? . . . 237
7.5.9 E3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]? . . . 237
7.5.10 E3:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition? . . . 238
7.6 RTD . . . 239
7.6.1 E3:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 239
7.6.2 E3:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 239
7.6.3 E3:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 239
7.6.4 E3:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 239

8 T3 241
8.1 レシーバ . . . 241
8.1.1 T3:RX<Pt>[:ENABled] . . . 241
8.1.2 T3:RX<Pt>:MODE . . . 241
8.1.3 T3:RX<Pt>:FOLLow . . . 242
8.1.4 T3:RX<Pt>:PCMFrame . . . 242
8.1.5 T3:RX<Pt>:FTYPe . . . 242
8.1.6 T3:RX<Pt>:PATTern . . . 243
8.1.7 T3:RX<Pt>:PINVersion . . . 243
8.1.8 T3:RX<Pt>:UP16 . . . 244
8.1.9 T3:RX<Pt>:UP32 . . . 244
8.1.10 T3:RX<Pt>:UP2K . . . 244
8.2 トランスミッタ . . . 246
8.2.1 T3:TX<Pt>[:ENABled] . . . 246
8.2.2 T3:TX<Pt>:FOLLow . . . 246
8.2.3 T3:TX<Pt>:TIMing . . . 246
8.2.4 T3:TX<Pt>:FOFFset . . . 247
8.2.5 T3:TX<Pt>:PCMFrame . . . 247
8.2.6 T3:TX<Pt>:FTYPe . . . 248
8.2.7 T3:TX<Pt>:LBOut . . . 248
8.2.8 T3:TX<Pt>:PATTern . . . 248
8.2.9 T3:TX<Pt>:PINVersion . . . 249
8.2.10 T3:TX<Pt>:UP16 . . . 249
8.2.11 T3:TX<Pt>:UP32 . . . 250
8.2.12 T3:TX<Pt>:UP2K . . . 250
8.3 アラーム/エラー挿入 . . . 251
8.3.1 T3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm . . . 251
8.3.2 T3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor . . . 251
8.3.3 T3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert . . . 252
8.3.4 T3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength . . . 252
8.4 結果 . . . 252
8.4.1 T3:RX<Pt>:IFETch? . . . 252
8.5 ステータス . . . 254
8.5.1 T3:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 254
8.5.2 T3:STATus:RX<Pt>:PDEViation? . . . 254
8.5.3 T3:STATus:RX<Pt>:PBRate? . . . 254
8.5.4 T3:STATus:RX<Pt>:PPBRate? . . . 254
8.5.5 T3:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 254
8.5.6 T3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 255
8.5.7 T3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]? . . . 255
8.5.8 T3:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition? . . . 255
8.5.9 T3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]? . . . 256
8.5.10 T3:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition? . . . 256
8.6 RTD . . . 257
8.6.1 T3:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 257
8.6.2 T3:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 257
8.6.3 T3:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 257
8.6.4 T3:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 257

9 E4 **259**
9.1 レシーバ . . . 259
9.1.1 E4:RX<Pt>[:ENABled] . . . 259
9.1.2 E4:RX<Pt>:GAIN . . . 259
9.1.3 E4:RX<Pt>:FOLLow . . . 260
9.1.4 E4:RX<Pt>:PCMFrame . . . 260
9.1.5 E4:RX<Pt>:PATTern . . . 260
9.1.6 E4:RX<Pt>:PINVersion . . . 261
9.1.7 E4:RX<Pt>:UP16 . . . 261
9.1.8 E4:RX<Pt>:UP32 . . . 262
9.1.9 E4:RX<Pt>:UP2K . . . 262
9.2 トランスミッタ . . . 263
9.2.1 E4:TX<Pt>[:ENABled] . . . 263
9.2.2 E4:TX<Pt>:FOLLow . . . 263
9.2.3 E4:TX<Pt>:TIMing . . . 263
9.2.4 E4:TX<Pt>:FOFFset . . . 264
9.2.5 E4:TX<Pt>:PCMFrame . . . 264
9.2.6 E4:TX<Pt>:PATTern . . . 264
9.2.7 E4:TX<Pt>:PINVersion . . . 265
9.2.8 E4:TX<Pt>:UP16 . . . 266
9.2.9 E4:TX<Pt>:UP32 . . . 266
9.2.10 E4:TX<Pt>:UP2K . . . 266
9.3 アラーム/エラー挿入 . . . 267
9.3.1 E4:STIMuli:TX<Pt>:ALARm . . . 267
9.3.2 E4:STIMuli:TX<Pt>:ERRor . . . 267
9.3.3 E4:STIMuli:TX<Pt>:EINSert . . . 267
9.3.4 E4:STIMuli:TX<Pt>:EBLength . . . 268
9.4 ステータス . . . 269
9.4.1 E4:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 269
9.4.2 E4:STATus:RX<Pt>:PDEViation? . . . 269
9.4.3 E4:STATus:RX<Pt>:PBRate? . . . 269
9.4.4 E4:STATus:RX<Pt>:PPBRate? . . . 269
9.4.5 E4:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 269
9.4.6 E4:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 270
9.4.7 E4:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]? . . . 270
9.4.8 E4:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition? . . . 270
9.4.9 E4:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]? . . . 271
9.4.10 E4:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition? . . . 271
9.5 結果 . . . 272
9.5.1 E4:RX<Pt>:IFETch? . . . 272
9.6 RTD . . . 273
9.6.1 E4:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 273
9.6.2 E4:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 273
9.6.3 E4:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 273
9.6.4 E4:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 273

10 SDH **275**
10.1 レシーバ . . . 275
10.1.1 SDH:RX<Pt>:INTerface . . . 275
10.1.2 SDH:RX<Pt>:STMLevel . . . 275
10.1.3 SDH:RX<Pt>:AUGRoup . . . 276
10.1.4 SDH:RX<Pt>:CONCatenation . . . 276
10.1.5 SDH:RX<Pt>:CONTainer . . . 277
10.1.6 SDH:RX<Pt>:SSTRucture . . . 277
10.1.7 SDH:RX<Pt>:PATTern . . . 277
10.1.8 SDH:RX<Pt>:UP16 . . . 278
10.1.9 SDH:RX<Pt>:UP32 . . . 278
10.1.10 SDH:RX<Pt>:UP2K . . . 279
10.1.11 SDH:RX<Pt>:PINVersion . . . 279

10.1.12 SDH:RX<Pt>:TCM . . . 279
10.1.13 SDH:RX<Pt>:TUG3 . . . 280
10.1.14 SDH:RX<Pt>:TUG2 . . . 280
10.1.15 SDH:RX<Pt>:TU12 . . . 281
10.1.16 SDH:RX<Pt>:TU11 . . . 281
10.1.17 SDH:RX<Pt>:CHANnel . . . 281
10.1.18 SDH:RX<Pt>:MAPPing . . . 282
10.1.19 SDH:RX<Pt>:GAIN . . . 282
10.1.20 SDH:RX<Pt>:FOLLow . . . 283
10.1.21 SDH:RX<Pt>:MEASurement:HPLM . . . 283
10.1.22 SDH:RX<Pt>:MEASurement:LPLM . . . 283
10.2 トランスミッタ . . . 284
10.2.1 SDH:TX<Pt>:INTerface . . . 284
10.2.2 SDH:TX<Pt>[:ENABle] . . . 284
10.2.3 SDH:TX<Pt>:OPTical . . . 285
10.2.4 SDH:TX<Pt>:ELECtrical . . . 285
10.2.5 SDH:TX<Pt>:STMLevel . . . 285
10.2.6 SDH:TX<Pt>:AUGRoup . . . 286
10.2.7 SDH:TX<Pt>:CONCatenation . . . 286
10.2.8 SDH:TX<Pt>:CONTainer . . . 287
10.2.9 SDH:TX<Pt>:SSTRucture . . . 287
10.2.10 SDH:TX<Pt>:PATTern . . . 287
10.2.11 SDH:TX<Pt>:UP16 . . . 288
10.2.12 SDH:TX<Pt>:UP32 . . . 288
10.2.13 SDH:TX<Pt>:UP2K . . . 289
10.2.14 SDH:TX<Pt>:PINVersion . . . 289
10.2.15 SDH:TX<Pt>:TIMing . . . 289
10.2.16 SDH:TX<Pt>:TCM . . . 290
10.2.17 SDH:TX<Pt>:TUG3 . . . 290
10.2.18 SDH:TX<Pt>:TUG2 . . . 291
10.2.19 SDH:TX<Pt>:TU12 . . . 291
10.2.20 SDH:TX<Pt>:TU11 . . . 292
10.2.21 SDH:TX<Pt>:CHANnel . . . 292
10.2.22 SDH:TX<Pt>:MAPPing . . . 292
10.2.23 SDH:TX<Pt>:SOH:DEFault . . . 293
10.2.24 SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe . . . 293
10.2.25 SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe:CRC . . . 293
10.2.26 SDH:TX<Pt>:SOH . . . 294
10.2.27 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:DEFault . . . 295
10.2.28 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe . . . 295
10.2.29 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe:CRC . . . 296
10.2.30 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TTCM . . . 296
10.2.31 SDH:TX<Pt>:VC4:POH . . . 297
10.2.32 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:DEFault . . . 297
10.2.33 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe . . . 297
10.2.34 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe:CRC . . . 298
10.2.35 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TTCM . . . 298
10.2.36 SDH:TX<Pt>:VC3:POH . . . 299
10.2.37 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:DEFault . . . 299
10.2.38 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe . . . 299
10.2.39 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe:CRC . . . 300
10.2.40 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TTCM . . . 300
10.2.41 SDH:TX<Pt>:VC12:POH . . . 300
10.2.42 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:DEFault . . . 301
10.2.43 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe . . . 301
10.2.44 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe:CRC . . . 301
10.2.45 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TTCM . . . 302
10.2.46 SDH:TX<Pt>:VC11:POH . . . 302
10.2.47 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:DEFault . . . 302

10.2.48 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe . . . 303
10.2.49 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe:CRC . . . 303
10.2.50 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TTCM . . . 303
10.2.51 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH . . . 304
10.2.52 SDH:TX<Pt>:FOLLow . . . 304
10.2.53 SDH:TX<Pt>:OTHRough . . . 305
10.2.54 SDH:TX<Pt>:OTHRough:BYTE . . . 305
10.2.55 SDH:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE . . . 306
10.3 アラーム/エラー挿入 . . . 306
10.3.1 SDH:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset . . . 306
10.3.2 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ALARm . . . 307
10.3.3 SDH:STIMuli:TX<Pt>:AINSert . . . 308
10.3.4 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ANLength . . . 308
10.3.5 SDH:STIMuli:TX<Pt>:AALength . . . 308
10.3.6 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ERRor . . . 309
10.3.7 SDH:STIMuli:TX<Pt>:EINSert . . . 310
10.3.8 SDH:STIMuli:TX<Pt>:EBLength . . . 310
10.3.9 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ENLength . . . 311
10.3.10 SDH:STIMuli:TX<Pt>:EELength . . . 311
10.3.11 SDH:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence . . . 311
10.3.12 SDH:STIMuli:TX<Pt>:PMOVe . . . 312
10.3.13 SDH:STIMuli:TX<Pt>:PJUMp . . . 312
10.3.14 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE . . . 313
10.3.15 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm . . . 313
10.3.16 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert . . . 314
10.3.17 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength . . . 314
10.3.18 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength . . . 314
10.3.19 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength . . . 315
10.3.20 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor . . . 315
10.3.21 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert . . . 315
10.3.22 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength . . . 316
10.3.23 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength . . . 316
10.3.24 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT . . . 316
10.3.25 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:NS? . . . 317
10.3.26 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE . . . 317
10.4 結果 . . . 317
10.4.1 SDH:RX<Pt>:IFETch? . . . 317
10.4.2 SDH:PMOVement:RX<Pt>:FETCh? . . . 321
10.5 ステータス . . . 322
10.5.1 SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 322
10.5.2 SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 322
10.5.3 SDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 322
10.5.4 SDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition? . . . 323
10.5.5 SDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 323
10.5.6 SDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition? . . . 324
10.5.7 SDH:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 324
10.5.8 SDH:STATus:TX<Pt>:PSLevel? . . . 325
10.5.9 SDH:STATus:RX<Pt>:PDEViation? . . . 325
10.5.10 SDH:STATus:RX<Pt>:PBRate? . . . 325
10.5.11 SDH:STATus:RX<Pt>:DIFFerence? . . . 325
10.5.12 SDH:STATus:RX<Pt>:RACCumulated . . . 325
10.5.13 SDH:STATus:RX<Pt>:PPBRate? . . . 326
10.5.14 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:SOH:TRACe? . . . 326
10.5.15 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:SOH? . . . 326
10.5.16 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC4:POH:TRACe? . . . 327
10.5.17 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC4:POH? . . . 327
10.5.18 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC3:POH:TRACe? . . . 327
10.5.19 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC3:POH? . . . 328
10.5.20 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC12:POH:TRACe? . . . 328

10.5.21 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC12:POH? . . . 328
10.5.22 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC11:POH:TRACe? . . . 329
10.5.23 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC11:POH? . . . 329
10.5.24 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:AU3:VC3:POH:TRACe? . . . 329
10.5.25 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:AU3:VC3:POH? . . . 330
10.6 APS . . . 331
10.6.1 SDH:APS:STARt . . . 331
10.6.2 SDH:APS:STOP . . . 331
10.6.3 SDH:APS:RX<Pt>:PINTerpret? . . . 331
10.6.4 SDH:APS:RX<Pt>:NUMBer? . . . 331
10.6.5 SDH:APS:RX<Pt>:ATIMe? . . . 331
10.6.6 SDH:APS:RX<Pt>:MTIMe? . . . 332
10.6.7 SDH:APS:RX<Pt>:LTIMe? . . . 332
10.6.8 SDH:APS:RX<Pt>:CTIMe? . . . 332
10.6.9 SDH:APS:RX<Pt>:EVENt . . . 332
10.6.10 SDH:APS:RX<Pt>:MLIMit . . . 333
10.6.11 SDH:APS:RX<Pt>:PERiod . . . 333
10.6.12 SDH:APS:RX<Pt>:CONFig . . . 334
10.6.13 SDH:APS:RX<Pt>:RTYPe . . . 334
10.6.14 SDH:APS:RX<Pt>:K1 . . . 335
10.6.15 SDH:APS:RX<Pt>:K2 . . . 335
10.6.16 SDH:APS:RX<Pt>:APPLy . . . 336
10.7 トリビュタリスキャン . . . 336
10.7.1 SDH:TSCan:STARt . . . 336
10.7.2 SDH:TSCan:STOP . . . 336
10.7.3 SDH:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer? . . . 336
10.7.4 SDH:TSCan:RX<Pt>:GHOContainer? . . . 337
10.7.5 SDH:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer . . . 337
10.7.6 SDH:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer? . . . 337
10.7.7 SDH:TSCan:RX<Pt>:DHOContainer? . . . 337
10.7.8 SDH:TSCan:RX<Pt>:NLOContainer? . . . 337
10.7.9 SDH:TSCan:RX<Pt>:GLOContainer? . . . 338
10.7.10 SDH:TSCan:RX<Pt>:DLOContainer? . . . 338
10.7.11 SDH:TSCan:RX<Pt>:DMUX? . . . 338
10.8 RTD . . . 339
10.8.1 SDH:RTD:RX<Pt>:MLIMit . . . 339
10.8.2 SDH:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 339
10.8.3 SDH:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 339
10.8.4 SDH:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 339
10.8.5 SDH:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 340
10.8.6 SDH:RTD:RX<Pt>:CTIMe? . . . 340

11 SONET **341**
11.1 レシーバ . . . 341
11.1.1 SONet:RX<Pt>:INTerface . . . 341
11.1.2 SONet:RX<Pt>:OCLevel . . . 341
11.1.3 SONet:RX<Pt>:STSLevel . . . 342
11.1.4 SONet:RX<Pt>:STS3c . . . 342
11.1.5 SONet:RX<Pt>:CONCatenation . . . 342
11.1.6 SONet:RX<Pt>:CONTainer . . . 343
11.1.7 SONet:RX<Pt>:SSTRucture . . . 343
11.1.8 SONet:RX<Pt>:PATTern . . . 344
11.1.9 SONet:RX<Pt>:UP32 . . . 345
11.1.10 SONet:RX<Pt>:UP2K . . . 345
11.1.11 SONet:RX<Pt>:PINVersion . . . 345
11.1.12 SONet:RX<Pt>:TCM . . . 346
11.1.13 SONet:RX<Pt>:TUG3 . . . 346
11.1.14 SONet:RX<Pt>:VTG . . . 347
11.1.15 SONet:RX<Pt>:VT2 . . . 347

11.1.16 SONet:RX<Pt>:VT15 . . . 347
11.1.17 SONet:RX<Pt>:CHANnel . . . 348
11.1.18 SONet:RX<Pt>:MAPPing . . . 348
11.1.19 SONet:RX<Pt>:GAIN . . . 349
11.1.20 SONet:RX<Pt>:FOLLow . . . 349
11.1.21 SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMP . . . 349
11.1.22 SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMV . . . 350
11.2 トランスミッタ . . . 350
11.2.1 SONet:TX<Pt>:INTerface . . . 350
11.2.2 SONet:TX<Pt>[:ENABle] . . . 351
11.2.3 SONet:TX<Pt>:OPTical . . . 351
11.2.4 SONet:TX<Pt>:ELECtrical . . . 351
11.2.5 SONet:TX<Pt>:OCLevel . . . 352
11.2.6 SONet:TX<Pt>:STSLevel . . . 352
11.2.7 SONet:TX<Pt>:STS3c . . . 353
11.2.8 SONet:TX<Pt>:CONCatenation . . . 353
11.2.9 SONet:TX<Pt>:CONTainer . . . 353
11.2.10 SONet:TX<Pt>:SSTRucture . . . 354
11.2.11 SONet:TX<Pt>:PATTern . . . 354
11.2.12 SONet:TX<Pt>:UP32 . . . 355
11.2.13 SONet:TX<Pt>:UP2K . . . 355
11.2.14 SONet:TX<Pt>:PINVersion . . . 356
11.2.15 SONet:TX<Pt>:TIMing . . . 356
11.2.16 SONet:TX<Pt>:TCM . . . 357
11.2.17 SONet:TX<Pt>:TUG3 . . . 357
11.2.18 SONet:TX<Pt>:VTG . . . 358
11.2.19 SONet:TX<Pt>:VT2 . . . 358
11.2.20 SONet:TX<Pt>:VT15 . . . 359
11.2.21 SONet:TX<Pt>:CHANnel . . . 359
11.2.22 SONet:TX<Pt>:MAPPing . . . 359
11.2.23 SONet:TX<Pt>:TOH:DEFault . . . 360
11.2.24 SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe . . . 360
11.2.25 SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe:CRC . . . 360
11.2.26 SONet:TX<Pt>:TOH . . . 361
11.2.27 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:DEFault . . . 362
11.2.28 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe . . . 362
11.2.29 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe:CRC . . . 363
11.2.30 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TTCM . . . 363
11.2.31 SONet:TX<Pt>:STS3:POH . . . 363
11.2.32 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:DEFault . . . 364
11.2.33 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe . . . 364
11.2.34 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe:CRC . . . 364
11.2.35 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TTCM . . . 365
11.2.36 SONet:TX<Pt>:STS1:POH . . . 365
11.2.37 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:DEFault . . . 366
11.2.38 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe . . . 366
11.2.39 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe:CRC . . . 366
11.2.40 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TTCM . . . 367
11.2.41 SONet:TX<Pt>:VT2:POH . . . 367
11.2.42 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:DEFault . . . 367
11.2.43 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe . . . 368
11.2.44 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe:CRC . . . 368
11.2.45 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TTCM . . . 368
11.2.46 SONet:TX<Pt>:VT15:POH . . . 369
11.2.47 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:DEFault . . . 369
11.2.48 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe . . . 369
11.2.49 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe:CRC . . . 370
11.2.50 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TTCM . . . 370
11.2.51 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH . . . 370

11.2.52 SONet:TX<Pt>:FOLLow . . . 371
11.2.53 SONet:TX<Pt>:OTHRough . . . 371
11.2.54 SONet:TX<Pt>:OTHRough:BYTE . . . 372
11.2.55 SONet:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE . . . 373
11.3 アラーム/エラー挿入 . . . 373
11.3.1 SONet:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset . . . 373
11.3.2 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ALARm . . . 373
11.3.3 SONet:STIMuli:TX<Pt>:AINSert . . . 374
11.3.4 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ANLength . . . 375
11.3.5 SONet:STIMuli:TX<Pt>:AALength . . . 375
11.3.6 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ERRor . . . 375
11.3.7 SONet:STIMuli:TX<Pt>:EINSert . . . 376
11.3.8 SONet:STIMuli:TX<Pt>:EBLength . . . 377
11.3.9 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ENLength . . . 377
11.3.10 SONet:STIMuli:TX<Pt>:EELength . . . 378
11.3.11 SONet:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence . . . 378
11.3.12 SONet:STIMuli:TX<Pt>:PMOVe . . . 378
11.3.13 SONet:STIMuli:TX<Pt>:PJUMp . . . 379
11.3.14 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE . . . 380
11.3.15 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm . . . 380
11.3.16 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert . . . 380
11.3.17 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength . . . 381
11.3.18 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength . . . 381
11.3.19 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength . . . 381
11.3.20 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor . . . 382
11.3.21 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert . . . 382
11.3.22 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength . . . 382
11.3.23 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength . . . 383
11.3.24 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT . . . 383
11.3.25 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:NS? . . . 383
11.3.26 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE . . . 384
11.3.27 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE? . . . 384
11.4 結果 . . . 384
11.4.1 SONet:RX<Pt>:IFETch? . . . 384
11.4.2 SONet:PMOVement:RX<Pt>:FETCh? . . . 388
11.5 ステータス . . . 389
11.5.1 SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 389
11.5.2 SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 389
11.5.3 SONet:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 389
11.5.4 SONet:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition? . . . 390
11.5.5 SONet:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 390
11.5.6 SONet:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition? . . . 391
11.5.7 SONet:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 391
11.5.8 SONet:STATus:TX<Pt>:PSLevel? . . . 392
11.5.9 SONet:STATus:RX<Pt>:PDEViation? . . . 392
11.5.10 SONet:STATus:RX<Pt>:PBRate? . . . 392
11.5.11 SONet:STATus:RX<Pt>:DIFFerence? . . . 392
11.5.12 SONet:STATus:RX<Pt>:RACCumulated . . . 392
11.5.13 SONet:STATus:RX<Pt>:PPBRate? . . . 393
11.5.14 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:TOH:TRACe? . . . 393
11.5.15 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:TOH? . . . 393
11.5.16 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS3:POH:TRACe? . . . 394
11.5.17 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS3:POH? . . . 394
11.5.18 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS1:POH:TRACe? . . . 394
11.5.19 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS1:POH? . . . 395
11.5.20 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VT2:POH:TRACe? . . . 395
11.5.21 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VT2:POH? . . . 395
11.5.22 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VT15:POH:TRACe? . . . 396
11.5.23 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VT15:POH? . . . 396

11.5.24 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS1:STS1:POH:TRACe? . . . 396
11.5.25 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS1:STS1:POH? . . . 397
11.6 APS . . . 398
11.6.1 SONet:APS:STARt . . . 398
11.6.2 SONet:APS:STOP . . . 398
11.6.3 SONet:APS:RX<Pt>:PINTerpret? . . . 398
11.6.4 SONet:APS:RX<Pt>:NUMBer? . . . 398
11.6.5 SONet:APS:RX<Pt>:ATIMe? . . . 398
11.6.6 SONet:APS:RX<Pt>:MTIMe? . . . 399
11.6.7 SONet:APS:RX<Pt>:LTIMe? . . . 399
11.6.8 SONet:APS:RX<Pt>:CTIMe? . . . 399
11.6.9 SONet:APS:RX<Pt>:EVENt . . . 399
11.6.10 SONet:APS:RX<Pt>:MLIMit . . . 400
11.6.11 SONet:APS:RX<Pt>:PERiod . . . 400
11.6.12 SONet:APS:RX<Pt>:CONFig . . . 401
11.6.13 SONet:APS:RX<Pt>:RTYPe . . . 401
11.6.14 SONet:APS:RX<Pt>:K1 . . . 402
11.6.15 SONet:APS:RX<Pt>:K2 . . . 402
11.6.16 SONet:APS:RX<Pt>:APPLy . . . 403
11.7 トリビュタリスキャン . . . 403
11.7.1 SONet:TSCan:STARt . . . 403
11.7.2 SONet:TSCan:STOP . . . 403
11.7.3 SONet:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer? . . . 403
11.7.4 SONet:TSCan:RX<Pt>:GHOContainer? . . . 404
11.7.5 SONet:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer . . . 404
11.7.6 SONet:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer? . . . 404
11.7.7 SONet:TSCan:RX<Pt>:DHOContainer? . . . 404
11.7.8 SONet:TSCan:RX<Pt>:NLOContainer? . . . 404
11.7.9 SONet:TSCan:RX<Pt>:GLOContainer? . . . 405
11.7.10 SONet:TSCan:RX<Pt>:DLOContainer? . . . 405
11.7.11 SONet:TSCan:RX<Pt>:DMUX? . . . 405
11.8 RTD . . . 406
11.8.1 SONet:RTD:RX<Pt>:MLIMit . . . 406
11.8.2 SONet:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 406
11.8.3 SONet:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 406
11.8.4 SONet:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 406
11.8.5 SONet:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 407
11.8.6 SONet:RTD:RX<Pt>:CTIMe? . . . 407

12 Ethernet **409**
12.1 ポート設定 . . . 409
12.1.1 ETHernet:PORT<Pt>:ITYPe . . . 409
12.1.2 ETHernet:PORT<Pt>:MODE . . . 409
12.1.3 ETHernet:PORT<Pt>:ANEGotiate . . . 410
12.1.4 ETHernet:PORT<Pt>:FMODe . . . 410
12.1.5 ETHernet:PORT<Pt>:CMODe . . . 411
12.1.6 ETHernet:PORT<Pt>:MDICrossover . . . 411
12.1.7 ETHernet:PORT<Pt>:TIMing:SOURce . . . 412
12.1.8 ETHernet:PORT<Pt>:PFRames . . . 412
12.1.9 ETHernet:PORT<Pt>:FEC . . . 413
12.2 WAN . . . 414
12.2.1 ETHernet:PORT<Pt>:WAN[:ENABle] . . . 414
12.2.2 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:TERMinology . . . 414
12.2.3 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:DEFault . . . 414
12.2.4 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe . . . 414
12.2.5 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe:CRC . . . 415
12.2.6 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH . . . 415
12.2.7 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:DEFault . . . 417
12.2.8 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe . . . 417

12.2.9 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe:CRC . . . 417
12.2.10 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH . . . 417
12.3 Reflector . . . 419
12.3.1 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SWAP[:ENABle] . . . 419
12.3.2 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SSMac . . . 419
12.3.3 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SMAC . . . 419
12.3.4 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:IPSWap . . . 420
12.3.5 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:PSWap . . . 420
12.3.6 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:ATCP . . . 420
12.4 PCS . . . 422
12.4.1 ETHernet:PORT<Pt>:PCS:MMAPing:LANE . . . 422
12.5 Traffic . . . 422
12.5.1 ETHernet:TRAFfic:GENerator:STARt . . . 422
12.5.2 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STARt . . . 422
12.5.3 ETHernet:TRAFfic:GENerator:STOP . . . 423
12.5.4 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STOP . . . 423
12.5.5 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STATus? . . . 423
12.5.6 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe . . . 423
12.5.7 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DURation . . . 423
12.5.8 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:TXMode . . . 424
12.5.9 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile . . . 424
12.5.10 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp [:MODe] . . . 425
12.5.11 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad[:CONStant] . . . 425
12.5.12 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP[:MODE] . . . 426
12.5.13 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STARt . . . 426
12.5.14 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:END . . . 427
12.5.15 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STEP . . . 427
12.5.16 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:DURation . . . 428
12.5.17 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp :DURation . . . 428
12.5.18 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:PROFile . . . 429
12.5.19 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe[:STARt] . . . 429
12.5.20 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:END . . . 430
12.5.21 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:STEP . . . 430
12.5.22 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:DURation . . . 430
12.5.23 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:PROFile . . . 431
12.5.24 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:ENCoding:VIDeo . . . 431
12.5.25 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:ENCoding:VOICe . . . 432
12.5.26 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:NCHannels . . . 432
12.5.27 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:MODe . . . 432
12.5.28 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:MODe . . . 433
12.5.29 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:BNUMber . . . 433
12.5.30 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PDUTy [:DUTY] . . . 434
12.5.31 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PDUTy :PERiod . . . 434
12.5.32 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:DUTY? . . . 434
12.5.33 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PERiod? . . . 434
12.5.34 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BLENgth . . . 435
12.5.35 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BGAP . . . 435
12.5.36 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:RMODe . . . 436
12.5.37 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth :STARt . . . 436
12.5.38 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth :END . . . 437
12.5.39 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BGAP . . . 437
12.6 Frame Content . . . 438
12.6.1 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FRAMed . . . 438

12.6.2 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:SOURce . . . 438
12.6.3 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DESTination . . . 438
12.6.4 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP . . . 439
12.6.5 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP:LKUP . . . 439
12.6.6 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP:RESult? . . . 439
12.6.7 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:NDP . . . 440
12.6.8 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:NDP:LKUP . . . 440
12.6.9 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:NDP:RESult? . . . 440
12.6.10 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:BROadcast . . . 440
12.6.11 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DEFault . . . 441
12.6.12 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ETYPe . . . 441
12.6.13 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:L3EType . . . 441
12.6.14 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS[:ENABle] . . . 442
12.6.15 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LCount . . . 442
12.6.16 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:LABel . . . 443
12.6.17 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs . . . 443
12.6.18 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:TTL . . . 444
12.6.19 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet[:ENABle] . . . 444
12.6.20 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:AINCrement . . . 444
12.6.21 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:SMAC . . . 445
12.6.22 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:DMAC . . . 445
12.6.23 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:ETYPe . . . 446
12.6.24 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM[:ENABle] . . . 446
12.6.25 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:DEI . . . 447
12.6.26 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:PRiority . . . 447
12.6.27 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:VID . . . 447
12.6.28 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:UCA . . . 448
12.6.29 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:DEI . . . 448
12.6.30 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:PRiority . . . 448
12.6.31 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:SID . . . 449
12.6.32 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:SMAC . . . 449
12.6.33 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:DMAC . . . 450
12.6.34 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:ETYPe . . . 450
12.6.35 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN[:ENABle] . . . 450
12.6.36 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LCount . . . 451
12.6.37 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ID . . . 451
12.6.38 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:CFI . . . 451
12.6.39 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:DEI . . . 452
12.6.40 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority . . . 453
12.6.41 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe . . . 453
12.6.42 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LLC[:ENABle] . . . 454
12.6.43 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:SNAP[:ENABle] . . . 454
12.6.44 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:L2Custom[:ENABle] . . . 454
12.6.45 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4[:ENABle] . . . 455
12.6.46 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:SOURce . . . 455
12.6.47 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:DESTination . . . 456
12.6.48 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:GATeway[:ENABle] . . . 456
12.6.49 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:GATeway:ADDRess . . . 456
12.6.50 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:NETMask . . . 457
12.6.51 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:HOST . . . 457
12.6.52 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TTL . . . 458
12.6.53 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TOS . . . 458
12.6.54 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IDENtifier . . . 458
12.6.55 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:AINCrement . . . 459
12.6.56 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:MF . . . 459
12.6.57 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:DF . . . 459
12.6.58 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:RES . . . 460
12.6.59 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:PROTocol . . . 460
12.6.60 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TLENgth? . . . 461

12.6.61 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:CHECksum? . . . 461
12.6.62 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:IGMP[:ENABle] . . . 461
12.6.63 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:IGMP:VERSion . . . 462
12.6.64 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:IGMP:GROup[:ADDRess] . . . 462
12.6.65 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:IGMP:SOURce[:ENABle] . . . 462
12.6.66 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:IGMP:SOURce:ADDRess . . . 463
12.6.67 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DNS[:ENABle] . . . 463
12.6.68 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DNS:PRIMary . . . 464
12.6.69 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DNS:SECondary . . . 464
12.6.70 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6[:ENABle] . . . 464
12.6.71 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:TCLass . . . 465
12.6.72 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:FLABel . . . 465
12.6.73 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:NHeader . . . 466
12.6.74 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:HLIMit . . . 466
12.6.75 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SOURce . . . 466
12.6.76 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:DESTination . . . 467
12.6.77 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:GATeway[:ENABle] . . . 467
12.6.78 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:GATeway:ADDRess . . . 467
12.6.79 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:PREFix . . . 468
12.6.80 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:ADDRconfig . . . 468
12.6.81 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:ADDRconfig:RESult? . . . 469
12.6.82 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:IID . . . 469
12.6.83 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:IID:AUTO . . . 469
12.6.84 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:LINKlocal? . . . 470
12.6.85 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:RAFLag? . . . 470
12.6.86 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:SRCMac? . . . 470
12.6.87 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:PREFix? . . . 470
12.6.88 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:PRFLag? . . . 471
12.6.89 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:LTIMe? . . . 471
12.6.90 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:RENew . . . 471
12.6.91 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:PLENgth? . . . 471
12.6.92 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:MLD[:ENABle] . . . 471
12.6.93 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:MLD:VERSion . . . 472
12.6.94 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:MLD:GROup[:ADDRess] . . . 472
12.6.95 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:MLD:SOURce[:ENABle] . . . 473
12.6.96 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:MLD:SOURce:ADDRess . . . 473
12.6.97 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:L3Custom[:ENABle] . . . 473
12.6.98 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DHCP[:ENABle] . . . 474
12.6.99 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DHCP:RENew . . . 474
12.6.100 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DHCP:DNS . . . 474
12.6.101 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DHCP:GATeway . . . 475
12.6.102 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:DHCP:LETime? . . . 475
12.6.103 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:UDP[:ENABle] . . . 476
12.6.104 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:UDP:SPORt . . . 476
12.6.105 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:UDP:DPORt . . . 476
12.6.106 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:UDP:LENGth? . . . 477
12.6.107 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:UDP:CNULl . . . 477
12.6.108 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:UDP:CHECksum? . . . 477
12.6.109 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP[:ENABle] . . . 478
12.6.110 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:ACONnect . . . 478
12.6.111 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:LMODe . . . 478
12.6.112 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:SPORt . . . 479
12.6.113 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:DPORt . . . 479
12.6.114 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:SEQuence . . . 480
12.6.115 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:AINCrement . . . 480
12.6.116 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:ACKNowledge . . . 480
12.6.117 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:REServed . . . 481
12.6.118 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:FCWR . . . 481
12.6.119 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:TCP:FECE . . . 482

12.6.120 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FURG . . . 482
12.6.121 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FACK . . . 482
12.6.122 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FPSH . . . 483
12.6.123 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FRST . . . 483
12.6.124 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FSYN . . . 484
12.6.125 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FFIN . . . 484
12.6.126 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:WINDow . . . 484
12.6.127 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:UPOinter . . . 485
12.6.128 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:CHECksum? . . . 485
12.6.129 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:UTGenerator . . . 485
12.6.130 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SEQuence . . . 486
12.6.131 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure[:ENABled] . . . 486
12.6.132 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:DTYPe . . . 486
12.6.133 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MLIMit . . . 487
12.6.134 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MDISruption . . . 487
12.6.135 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:EFPeriod . . . 487
12.6.136 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds[:ENABle] . . . 488
12.6.137 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds:VALue . . . 488
12.6.138 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:PAYLoad . . . 488
12.6.139 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UP16 . . . 489
12.6.140 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UP32 . . . 489
12.6.141 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:PCMA . . . 490
12.6.142 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:CROSsprbs . . . 490
12.6.143 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency . . . 490
12.6.144 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer . . . 491
12.6.145 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs . . . 491
12.6.146 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds[:ENABle] . . . 491
12.6.147 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:MODE . . . 492
12.6.148 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:COUNt . . . 492
12.6.149 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:RATio . . . 493
12.6.150 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds[:ENABle] . . . 493
12.6.151 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds:VALue . . . 493
12.6.152 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds[:ENABle] . . . 494
12.6.153 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds:VALue . . . 494
12.6.154 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:CCTimestamp . . . 495
12.6.155 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:TSRC . . . 495
12.6.156 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:GCABle . . . 495
12.6.157 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:SYNC? . . . 496
12.6.158 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:FIELd . . . 496
12.6.159 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:TYPE . . . 497
12.6.160 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:OFFSet . . . 497
12.6.161 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:LENGth . . . 498
12.6.162 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STARt . . . 498
12.6.163 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:END . . . 498
12.6.164 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STEP . . . 499
12.6.165 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:LENGth . . . 499
12.6.166 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:DATa . . . 499
12.7 設定 . . . 501
12.7.1 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:AARP . . . 501
12.7.2 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ANDP . . . 501
12.7.3 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:APINg . . . 501
12.7.4 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:RLFSignaling . . . 502
12.7.5 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACMA . . . 502
12.7.6 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:PLENenght . . . 502
12.7.7 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:IPViolations . . . 503
12.7.8 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ILThreshold . . . 503
12.7.9 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FIViolations . . . 503
12.7.10 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:JFSize . . . 504
12.7.11 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ENABle . . . 504

12.7.12 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:INTerval . . . 504
12.7.13 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ACTivate:THReshold . . . 505
12.7.14 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:DEACtivate:THReshold . . . 505
12.7.15 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:RDEGrade . . . 505
12.7.16 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ERFault . . . 506
12.7.17 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FRESults . . . 506
12.7.18 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACISetup . . . 506
12.7.19 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ASTGenerator . . . 507
12.7.20 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring . . . 507
12.7.21 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter . . . 507
12.7.22 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames . . . 508
12.7.23 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss . . . 508
12.7.24 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand[:ENABle] . . . 508
12.7.25 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword[:ENABle] . . . 509
12.7.26 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword:VALue . . . 509
12.7.27 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:SOURce . . . 509
12.7.28 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:DEFault . . . 510
12.7.29 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:SOURce . . . 510
12.7.30 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:DHCP[:ENABle] . . . 510
12.7.31 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:NETMask . . . 511
12.7.32 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway[:ENABle] . . . 511
12.7.33 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway:ADDRess . . . 511
12.7.34 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LCount . . . 512
12.7.35 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LEVel<Lv>:ID . . . 512
12.8 フィルタ . . . 513
12.8.1 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer[:ENABle] . . . 513
12.8.2 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:RESet . . . 513
12.8.3 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:ENCapsulation . . . 513
12.8.4 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:PROTocols . . . 514
12.8.5 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>[:ENABle] . . . 514
12.8.6 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SMAC . . . 515
12.8.7 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DMAC . . . 515
12.8.8 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMSMac . . . 516
12.8.9 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMDMac . . . 516
12.8.10 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:POFFset . . . 517
12.8.11 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:PATTern . . . 517
12.8.12 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SPORt . . . 518
12.8.13 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DPORt . . . 518
12.8.14 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV4 . . . 519
12.8.15 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DIV4 . . . 519
12.8.16 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV6 . . . 519
12.8.17 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:HIV6 . . . 520
12.8.18 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:FIV6 . . . 520
12.8.19 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:LABel . . . 521
12.8.20 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:EBITs . . . 521
12.8.21 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:BOLStack . . . 522
12.8.22 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:TTL . . . 522
12.8.23 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:ID . . . 523
12.8.24 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:CFI . . . 523
12.8.25 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:DEI . . . 524
12.8.26 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:PRiority . . . 525
12.8.27 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMSMac . . . 525
12.8.28 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMDMac . . . 526
12.8.29 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:ID . . . 526
12.8.30 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:PRiority . . . 527
12.8.31 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:DEI . . . 527
12.8.32 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:ID . . . 527
12.8.33 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:PRiority . . . 528
12.8.34 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:DEI . . . 528

12.8.35 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:UCA . . . 529
12.9 しきい値 . . . 530
12.9.1 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle] . . . 530
12.9.2 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:SELect . . . 530
12.9.3 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:VALue . . . 531
12.9.4 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe . . . 532
12.9.5 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:CW:DISTribution . . . 532
12.10 SyncE . . . 533
12.10.1 ETHernet:SYNCe:PTHRough:FCAPture . . . 533
12.10.2 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel[:ENABle] . . . 533
12.10.3 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel:USER . . . 533
12.10.4 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe[:ENABle] . . . 534
12.10.5 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MODE . . . 534
12.10.6 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:FCAPture . . . 534
12.10.7 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:QLEVel . . . 535
12.10.8 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC . . . 535
12.10.9 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC:AUTO . . . 535
12.10.10 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:EFLag . . . 536
12.10.11 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN[:ENABle] . . . 536
12.10.12 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:ETYPe . . . 537
12.10.13 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LCount . . . 537
12.10.14 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ID . . . 537
12.10.15 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:CFI . . . 538
12.10.16 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:DEI . . . 538
12.10.17 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority . . . 539
12.10.18 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe . . . 539
12.11 Precision Time Protocol - IEEE 1588v2 . . . 541
12.11.1 ETHernet:PORT<Pt>:PTP[:ENABle] . . . 541
12.11.2 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SONLy . . . 541
12.11.3 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CAST . . . 541
12.11.4 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:UNEGotiate . . . 542
12.11.5 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PROFile . . . 542
12.11.6 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DOMain . . . 542
12.11.7 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol . . . 543
12.11.8 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC[:SOURce] . . . 543
12.11.9 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:AUTO . . . 544
12.11.10 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:DESTination . . . 544
12.11.11 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:SMULticast . . . 544
12.11.12 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:ARP . . . 545
12.11.13 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:ARP:RESult? . . . 545
12.11.14 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:NDP . . . 545
12.11.15 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:NDP:RESult? . . . 545
12.11.16 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PTYPe . . . 546
12.11.17 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT . . . 546
12.11.18 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:TYPE . . . 546
12.11.19 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:LENGth . . . 547
12.11.20 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:DATA . . . 547
12.11.21 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:SOURce . . . 548
12.11.22 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:DESTination . . . 548
12.11.23 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP[:ENABle] . . . 548
12.11.24 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP:VERSion . . . 549
12.11.25 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:SOURce . . . 549
12.11.26 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:DESTination . . . 550
12.11.27 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:ADDRconfig . . . 550
12.11.28 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:ADDRconfig:RESult? . . . 550
12.11.29 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID . . . 551
12.11.30 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID:AUTO . . . 551
12.11.31 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:LINKlocal? . . . 551
12.11.32 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:RAFLag? . . . 551

12.11.33 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:SRCMac? . . . 552
12.11.34 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:PREFix? . . . 552
12.11.35 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:PRFLag? . . . 552
12.11.36 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:LTIMe? . . . 552
12.11.37 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:RENew . . . 552
12.11.38 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD[:ENABle] . . . 552
12.11.39 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD:VERSion . . . 553
12.11.40 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:EVENt . . . 553
12.11.41 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:NORMal . . . 554
12.11.42 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling . . . 554
12.11.43 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LCount . . . 554
12.11.44 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ID . . . 555
12.11.45 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:CFI . . . 555
12.11.46 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:DEI . . . 556
12.11.47 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority . . . 556
12.11.48 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe . . . 556
12.11.49 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LCount . . . 557
12.11.50 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:LABel . . . 558
12.11.51 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs . . . 558
12.11.52 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:TTL . . . 559
12.11.53 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture . . . 559
12.11.54 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture:DIRecotry . . . 559
12.11.55 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:ELOG . . . 560
12.11.56 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SMODe . . . 560
12.11.57 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DMEChanism . . . 561
12.11.58 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:SOURce . . . 561
12.11.59 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity . . . 561
12.11.60 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity:AUTO . . . 562
12.11.61 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P1 . . . 562
12.11.62 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P2 . . . 562
12.11.63 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:CLASs . . . 563
12.11.64 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy . . . 563
12.11.65 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy:USER . . . 564
12.11.66 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce . . . 564
12.11.67 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce:USER . . . 565
12.11.68 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:AINTerval . . . 565
12.11.69 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:ATIMeout . . . 566
12.11.70 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UOFFset . . . 566
12.11.71 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:SINTerval . . . 566
12.11.72 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:DRINterval . . . 567
12.11.73 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UDURation . . . 568
12.11.74 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:GCABle . . . 568
12.11.75 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld? . . . 568
12.11.76 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:AMFLag . . . 568
12.11.77 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L61 . . . 569
12.11.78 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L59 . . . 569
12.11.79 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:CUOValid . . . 569
12.11.80 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:PTIMescale . . . 570
12.11.81 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:TTRaceable . . . 570
12.11.82 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:FTRaceable . . . 570
12.11.83 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:SUNCertain . . . 571
12.11.84 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv . . . 571
12.11.85 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv:SPEed . . . 572
12.11.86 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:LOG? . . . 572
12.12 ポート1設定に追従 . . . 573
12.12.1 ETHernet:FOLLow:TRAFfic . . . 573
12.12.2 ETHernet:FOLLow:STRream<St> . . . 573
12.12.3 ETHernet:FOLLow:GATeway<St> . . . 573
12.12.4 ETHernet:FOLLow:SETTings . . . 574

12.12.5 ETHernet:FOLLow:FILTer . . . 574
12.12.6 ETHernet:FOLLow:THResholds . . . 574
12.12.7 ETHernet:FOLLow:SYNCe . . . 575
12.12.8 ETHernet:FOLLow:PTP . . . 575
12.12.9 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:TRAFfic . . . 575
12.12.10 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:STReam<St> . . . 576
12.12.11 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:GATeway<St> . . . 576
12.12.12 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SETTings . . . 577
12.12.13 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:FILTer . . . 577
12.12.14 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds . . . 577
12.12.15 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SYNCe . . . 578
12.12.16 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:PTP . . . 578
12.12.17 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:WAN . . . 578
12.13 アラーム/エラー挿入 . . . 579
12.13.1 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm . . . 579
12.13.2 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor . . . 579
12.13.3 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion . . . 580
12.13.4 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength . . . 580
12.13.5 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:FEC:ERRor:LANE . . . 581
12.13.6 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ALARm . . . 581
12.13.7 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ERRor . . . 581
12.13.8 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EINSertion . . . 582
12.13.9 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EBLength . . . 582
12.13.10 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:DEViation . . . 583
12.13.11 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ALARm . . . 583
12.13.12 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor . . . 583
12.13.13 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor:LANE . . . 584
12.13.14 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EINSertion . . . 584
12.13.15 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EBLength . . . 585
12.13.16 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERATe . . . 585
12.13.17 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EELength . . . 586
12.13.18 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ENLength . . . 586
12.13.19 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ECOUnt . . . 586
12.13.20 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:CWRate . . . 587
12.13.21 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:BIT . . . 587
12.13.22 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:TYPE . . . 588
12.13.23 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:LANE . . . 588
12.13.24 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:NS? . . . 588
12.14 結果 . . . 589
12.14.1 ETHernet:PORT<Pt>:IFETch? . . . 589
12.14.2 ETHernet:PORT<Pt>:TFETch? . . . 595
12.14.3 ETHernet:PORT<Pt>:TFRDiffrence:PSELection . . . 596
12.15 ステータス . . . 597
12.15.1 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 597
12.15.2 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 597
12.15.3 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 598
12.15.4 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm<section>:CONDition? . . . 599
12.15.5 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 599
12.15.6 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor<section>:CONDition? . . . 600
12.15.7 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LINK? . . . 600
12.15.8 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:INTerface? . . . 600
12.15.9 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:FRAMes? . . . 600
12.15.10 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:MPLS? . . . 601
12.15.11 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:VLAN? . . . 601
12.15.12 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SPeed? . . . 601
12.15.13 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:DUPLex? . . . 601
12.15.14 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:MDI? . . . 601
12.15.15 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:L10G? . . . 602
12.15.16 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LFS? . . . 602

12.15.17 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete? . . . 602
12.15.18 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCAPable? . . . 602
12.15.19 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:APRequest? . . . 602
12.15.20 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:RFAult? . . . 603
12.15.21 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LCLock? . . . 603
12.15.22 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SADuplex? . . . 603
12.15.23 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:UTILization? . . . 603
12.15.24 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:THRoughput? . . . 604
12.15.25 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:EFRames? . . . 604
12.15.26 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCS:SHLock? . . . 604
12.15.27 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCS:AMLock? . . . 604
12.15.28 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TIMing? . . . 604
12.15.29 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TIMing:SOURce? . . . 605
12.15.30 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SYNCe? . . . 605
12.15.31 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:LCLock? . . . 605
12.15.32 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:WCLock? . . . 605
12.15.33 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:PCLock? . . . 606
12.15.34 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:GCLock? . . . 606
12.15.35 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:FMASters? . . . 606
12.15.36 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure:SOH:TRACe? . . . 607
12.15.37 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure<Frame>:SOH? . . . 608
12.15.38 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure:POH:TRACe? . . . 609
12.15.39 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure<Frame>:POH? . . . 609
12.15.40 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:R10M? . . . 609
12.15.41 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:RPPS? . . . 610
12.15.42 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:GPS? . . . 610
12.16 Ping . . . 611
12.16.1 ETHernet:PING:STARt . . . 611
12.16.2 ETHernet:PING:STOP . . . 611
12.16.3 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:DMODe . . . 611
12.16.4 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:SDURation . . . 611
12.16.5 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:RDURation . . . 612
12.16.6 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:INTerval . . . 612
12.16.7 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:FSIZe . . . 612
12.16.8 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:TOUT . . . 613
12.16.9 ETHernet:PING:RESults:SUMMary? . . . 613
12.16.10 ETHernet:PING:RESults:RTT? . . . 613
12.16.11 ETHernet:PING:RESults:NREQuests? . . . 614
12.16.12 ETHernet:PING:RESults:SREQuest? . . . 614
12.17 Traceroute . . . 615
12.17.1 ETHernet:TRACeroute:STARt . . . 615
12.17.2 ETHernet:TRACeroute:STOP . . . 615
12.17.3 ETHernet:TRACeroute:SETup:NATTempts . . . 615
12.17.4 ETHernet:TRACeroute:SETup:MNHops . . . 615
12.17.5 ETHernet:TRACeroute:SETup:TOUT . . . 616
12.17.6 ETHernet:TRACeroute:SETup:NTPHosts . . . 616
12.17.7 ETHernet:TRACeroute:RESults:NHOPs? . . . 616
12.17.8 ETHernet:TRACeroute:RESults:HOP? . . . 617
12.18 RFC2544 . . . 618
12.18.1 ETHernet:RFC:STARt . . . 618
12.18.2 ETHernet:RFC:STOP . . . 618
12.18.3 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:MODE . . . 618
12.18.4 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TSELection . . . 618
12.18.5 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:OWAY . . . 619
12.18.6 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:ADDRess . . . 619
12.18.7 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:TDIRection . . . 619
12.18.8 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:SSTore . . . 620
12.18.9 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TLFrames . . . 620
12.18.10 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:IAFFilter . . . 620

12.18.11 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:JITTer . . . 621
12.18.12 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:ACCumulate . . . 621
12.18.13 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TCLayer . . . 621
12.18.14 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TTYPe . . . 622
12.19 RFC2544 -スループット . . . 623
12.19.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:MODE . . . 623
12.19.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:USER . . . 623
12.19.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:JUMBo . . . 623
12.19.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:BEGin . . . 624
12.19.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:END . . . 624
12.19.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:STEP . . . 625
12.19.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:CONStant . . . 625
12.19.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible:COUNt . . . 625
12.19.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible <Count>:SIZE . . . 626
12.19.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STOP . . . 626
12.19.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MINimum . . . 626
12.19.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum . . . 627
12.19.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STEP . . . 628
12.19.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch[:ENABle] . . . 628
12.19.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:MODE . . . 628
12.19.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:RESolution . . . 629
12.19.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP . . . 629
12.19.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:REPeats . . . 630
12.19.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold:ENABled . . . 630
12.19.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold . . . 630
12.19.21 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance :ENABled . . . 631
12.19.22 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance . . . 631
12.20 RFC2544 - フレームロス . . . 632
12.20.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:MODE . . . 632
12.20.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:USER . . . 632
12.20.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:JUMBo . . . 633
12.20.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:BEGin . . . 633
12.20.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:END . . . 633
12.20.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:STEP . . . 634
12.20.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:CONStant . . . 634
12.20.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible:COUNt . . . 634
12.20.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE . . . 635
12.20.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STOP . . . 635
12.20.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MINimum . . . 636
12.20.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MAXimum . . . 636
12.20.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STEP . . . 637
12.20.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch[:ENABle] . . . 637
12.20.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:MODE . . . 637
12.20.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:RESolution . . . 638
12.20.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:STEP . . . 638
12.20.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:REPeats . . . 639
12.21 RFC2544 - スループットとフレームロス . . . 640
12.21.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:MODE . . . 640
12.21.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:USER . . . 640
12.21.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:JUMBo . . . 641
12.21.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:BEGin . . . 641
12.21.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:END . . . 641
12.21.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:STEP . . . 642
12.21.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:CONStant . . . 642
12.21.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible:COUNt . . . 643
12.21.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE . . . 643
12.21.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STOP . . . 643

12.21.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MINimum 644
12.21.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MAXimum 644
12.21.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STEP 645
12.21.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch[:ENABle] 645
12.21.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:MODE 646
12.21.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:RESolution 646
12.21.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:STEP 646
12.21.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:REPeats 647
12.21.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold:ENABled 647
12.21.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold 647
12.22 RFC2544 - レイテンシ 649
12.22.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:MODE 649
12.22.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:USER 649
12.22.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:JUMBo 650
12.22.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:BEGin 650
12.22.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:END 650
12.22.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:STEP 651
12.22.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:CONStant 651
12.22.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible:COUNt 651
12.22.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible<Count>
:SIZE 652
12.22.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MINimum 652
12.22.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MAXimum 653
12.22.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:STEP 653
12.22.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:ONLY 654
12.22.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:OTESt 654
12.22.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:TLEVel 654
12.22.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP 655
12.22.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:REPeats 655
12.22.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold:ENABled 655
12.22.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold 656
12.22.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold:ENABled 656
12.22.21 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold 656
12.23 RFC2544 - バースト 658
12.23.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:MODE 658
12.23.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:MODE 658
12.23.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:USER 658
12.23.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:JUMBo 659
12.23.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:BEGin 659
12.23.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:END 660
12.23.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:STEP 660
12.23.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:CONStant 661
12.23.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible:COUNt 661
12.23.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE 661
12.23.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE 662
12.23.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin 662
12.23.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END 663
12.23.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP 663
12.23.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:CONStant 663
12.23.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STOP 664
12.23.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch[:ENABle] 664
12.23.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE 664
12.23.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution 665
12.23.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:SEConds 665
12.23.21 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:MODE 666
12.23.22 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:RESolution 666
12.23.23 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:STEP 666
12.23.24 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:REPeats 667
12.24 RFC2544 - 結果 668

12.24.1 ETHernet:RFC:RESult:TEST . . . 668
12.24.2 ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:NSTep? . . . 668
12.24.3 ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:SELect . . . 668
12.24.4 ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:FETCh? . . . 669
12.25 Y.1564 Service Activation Test . . . 670
12.25.1 ETHernet:SATest:STARt . . . 670
12.25.2 ETHernet:SATest:STOP . . . 670
12.25.3 ETHernet:SATest:SETup:TMODe . . . 670
12.25.4 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:LTRemote[:ENABle] . . . 671
12.25.5 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:RTLocal[:ENABle] . . . 671
12.25.6 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:BSYMmetry . . . 671
12.25.7 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:SYNChronization . . . 672
12.25.8 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:TLSAddresses[:ENABle] . . . 672
12.25.9 ETHernet:SATest:SETup:CCFC . . . 672
12.25.10 ETHernet:SATest:SETup:CBRate . . . 673
12.25.11 ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration . . . 673
12.25.12 ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration:CDURation . . . 674
12.25.13 ETHernet:SATest:SETup:COFail . . . 674
12.25.14 ETHernet:SATest:SETup:GENeral:IAFFilter . . . 674
12.25.15 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:ENABle] . . . 675
12.25.16 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:NAME . . . 675
12.25.17 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate] . . . 675
12.25.18 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate] . . . 676
12.25.19 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:PROFile . . . 676
12.25.20 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:PROFile . . . 676
12.25.21 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding :VIDeo . . . 677
12.25.22 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding :VIDeo . . . 677
12.25.23 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding :VOICe . . . 677
12.25.24 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding :VOICe . . . 678
12.25.25 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:NCHannels . . . 678
12.25.26 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:NCHannels . . . 679
12.25.27 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EIRate . . . 679
12.25.28 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EIRate . . . 679
12.25.29 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing[:ENABle] . . . 680
12.25.30 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing[:ENABle] . . . 680
12.25.31 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing:MARGin . . . 680
12.25.32 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing:MARGin . . . 681
12.25.33 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CBSize . . . 681
12.25.34 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CBSize . . . 681
12.25.35 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EBSize . . . 682
12.25.36 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EBSize . . . 682
12.25.37 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare[:ENABle] . . . 683
12.25.38 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare[:ENABle] . . . 683
12.25.39 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:CMEThod . . . 683
12.25.40 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:CMEThod . . . 684
12.25.41 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP:GREen . . . 684
12.25.42 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:GREen . . . 684
12.25.43 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP :YELLow . . . 685
12.25.44 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:YELLow . . . 685
12.25.45 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP:GREen . . . 685
12.25.46 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:GREen . . . 686
12.25.47 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP :YELLow . . . 686
12.25.48 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:YELLow . . . 686

12.25.49 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FTDelay 687
12.25.50 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FTDelay 687
12.25.51 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria :FDVariation 687
12.25.52 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FDVariation 688
12.25.53 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FLRatio 688
12.25.54 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FLRatio 688
12.25.55 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria :AVAilability 689
12.25.56 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:AVAilability 689
12.25.57 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:FSMode 689
12.25.58 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:FSMode 690
12.25.59 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CFSize 690
12.25.60 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CFSize 691
12.25.61 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EMIX 691
12.25.62 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EMIX 692
12.25.63 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:MTU 693
12.25.64 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:MTU 693
12.25.65 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:UDFSize 693
12.25.66 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:UDFSize 694
12.25.67 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SDURation 694
12.25.68 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:NSTep 694
12.25.69 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SLOPe 695
12.25.70 ETHernet:SATest:SETup:VERCompati 695
12.25.71 ETHernet:SATest:RESult:TSYNchronization? 695
12.25.72 ETHernet:SATest:RESult:SCTest[:LTRemote]? 696
12.25.73 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:RTLocal? 696
12.25.74 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate? 696
12.25.75 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:CIRate? 697
12.25.76 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:EIRate? 697
12.25.77 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:EIRate? 697
12.25.78 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing? 698
12.25.79 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing? 698
12.25.80 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CBSize? 698
12.25.81 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:CBSize? 698
12.25.82 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:EBSize? 699
12.25.83 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:EBSize? 699
12.25.84 ETHernet:SATest:RESult:SPTest[:LTRemote]? 699
12.25.85 ETHernet:SATest:RESult:SPTest:RTLocal? 699
12.25.86 ETHernet:SATest:RESult:SPTest:SERVice<no>[:LTRemote]? 700
12.25.87 ETHernet:SATest:RESult:SPTest:SERVice<no>:RTLocal? 700
12.26 Cable Test 701
12.26.1 ETHernet:CABLe:STARt 701
12.26.2 ETHernet:CABLe:STOP 701
12.26.3 ETHernet:CABLe:CCStandard 701
12.26.4 ETHernet:CABLe:RESults:PAIR<Pr>? 702
12.27 IP Channel Statistics 703
12.27.1 ETHernet:CSTat:STARt 703
12.27.2 ETHernet:CSTat:STOP 703
12.27.3 ETHernet:CSTat:SETup:FOLLow 703
12.27.4 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FOLLow 703
12.27.5 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:CDEFinitions 704
12.27.6 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:MERGe 704
12.27.7 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FRESults 705
12.27.8 ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:NCHannels? 705
12.27.9 ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:DFRames? 706
12.27.10 ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:FETCh? 706
12.27.11 ETHernet:CSTat:RESults:RESet 707
12.28 Monitor Generator 708

12.28.1 ETHernet:MONGen:SETup:GENeral:IAFFilter . . . 708
12.29 Sync Test . . . 709
12.29.1 ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod . . . 709
12.29.2 ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined . . . 709
12.29.3 ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined:TIMe . . . 709
12.29.4 ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MODE[:ENABle] . . . 710
12.29.5 ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:CABLecorrection . . . 710
12.29.6 ETHernet:SYNTest:SETup:PACKet:CABLecorrection . . . 710
12.29.7 ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MEASurement[:ENABle] . . . 711
12.29.8 ETHernet:SYNTest:SETup:SYNCe:WANDer[:ENABle] . . . 711
12.29.9 ETHernet:SYNTest:SETup:PTP:ANALysis[:ENABle] . . . 711
12.29.10 ETHernet:THResholds:PPS:PHASe[:ENABle] . . . 712
12.29.11 ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MINValue . . . 712
12.29.12 ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MAXValue . . . 712
12.29.13 ETHernet:THResholds:PPS:FILTered[:ENABle] . . . 713
12.29.14 ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MINValue . . . 713
12.29.15 ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MAXValue . . . 713
12.29.16 ETHernet:THResholds:PPS:DEViation[:ENABle] . . . 714
12.29.17 ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MINValue . . . 714
12.29.18 ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MAXValue . . . 714
12.29.19 ETHernet:THResholds:OWD:SYNC[:ENABle] . . . 715
12.29.20 ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MINValue . . . 715
12.29.21 ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MAXValue . . . 715
12.29.22 ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow[:ENABle] . . . 716
12.29.23 ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MINValue . . . 716
12.29.24 ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MAXValue . . . 716
12.29.25 ETHernet:THResholds:OWD:DELay[:ENABle] . . . 717
12.29.26 ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MINValue . . . 717
12.29.27 ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MAXValue . . . 717
12.29.28 ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:ADVanced:ADAPte[:ENABle] . . . 718
12.29.29 ETHernet:SYNTest:SETup:ADVanced:FOLLow . . . 718
12.29.30 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:RESults:BOUNds? . . . 718
12.29.31 ETHernet:SYNCtest:1PPS:RESults? . . . 719
12.29.32 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:OWD:RESults? . . . 719
12.29.33 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:TERR:RESults? . . . 719
12.29.34 ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:RESults:SYNCe:WANDer:STORe . . . 719
12.29.35 ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:RESults:PTP:PDVFpp:STORe . . . 720
12.30 フレームキャプチャ . . . 721
12.30.1 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STARt . . . 721
12.30.2 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STOP . . . 721
12.30.3 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STATus? . . . 721
12.30.4 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:BUFSize . . . 721
12.30.5 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:SLICing . . . 722
12.30.6 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:ALOCation . . . 722
12.30.7 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TXFRame . . . 722
12.30.8 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:TYPE . . . 723
12.30.9 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:POSition . . . 723
12.30.10 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:ERRor . . . 723
12.30.11 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:OFFSet . . . 724
12.30.12 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:PATTern . . . 724
12.30.13 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STORe . . . 725
12.30.14 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:BUFFer? . . . 725
12.31 Discovery . . . 726
12.31.1 ETHernet:DISCovery:SETup:TYPE . . . 726
12.31.2 ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:COUNt . . . 726
12.31.3 ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:IPV4[:BEGin] . . . 726
12.31.4 ETHernet:DISCovery:RESults:NREQuest? . . . 727
12.31.5 ETHernet:DISCovery:RESults:SREQuest? . . . 727
12.31.6 ETHernet:DISCovery:RESults:SREQuest:DETail? . . . 727

12.31.7 ETHernet:DISCovery:RESults:UPDate . . . 728
12.31.8 ETHernet:DISCovery:RESults:UPDate:RESult? . . . 728
12.31.9 ETHernet:DISCovery:CAPPlication[:EXECute] . . . 728
12.31.10 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:PASSword . . . 729
12.31.11 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:SAPPlication . . . 729
12.31.12 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:MAC:SOURce . . . 729
12.31.13 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:SOURce . . . 730
12.31.14 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:DESTination . . . 730
12.31.15 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:NETMask . . . 730
12.31.16 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway[:ENABle] . . . 731
12.31.17 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway:ADDRess . . . 731
12.31.18 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LCount . . . 731
12.31.19 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LEVel<Lv>:ID . . . 732
12.31.20 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:MAC:SOURce . . . 732
12.31.21 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:IPV4:SOURce . . . 732
12.31.22 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:VLAN:LEVel<Lv>:ID . . . 733
12.32 OAM . . . 734
12.32.1 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:PROTocol . . . 734
12.32.2 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:SMAC . . . 734
12.32.3 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MAC:ETYPe . . . 735
12.32.4 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery[:ENABle] . . . 735
12.32.5 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:LMODe . . . 735
12.32.6 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VOUI . . . 736
12.32.7 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VSINfo . . . 736
12.32.8 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:UNIDirectional . . . 736
12.32.9 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VRETrival . . . 737
12.32.10 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:LFAults . . . 737
12.32.11 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:DGASp . . . 737
12.32.12 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:CEvent . . . 738
12.32.13 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG[:ENABle] . . . 738
12.32.14 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPid . . . 738
12.32.15 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MDLevel . . . 739
12.32.16 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:DOMain . . . 739
12.32.17 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MAIDentifier . . . 739
12.32.18 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:CCM:INTerval . . . 740
12.32.19 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:OTLV . . . 740
12.32.20 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TLVLength . . . 741
12.32.21 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:DTLV:VALue . . . 741
12.32.22 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TTLV:VALue . . . 741
12.32.23 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TTL . . . 742
12.32.24 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TID . . . 742
12.32.25 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:ADD . . . 742
12.32.26 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:DELete[:MEP] . . . 743
12.32.27 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:CATalog? . . . 743
12.32.28 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y[:ENABle] . . . 743
12.32.29 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPid . . . 743
12.32.30 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGid . . . 744
12.32.31 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGLevel . . . 744
12.32.32 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:CCM:INTerval . . . 745
12.32.33 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:OTLV . . . 745
12.32.34 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TLVLength . . . 745
12.32.35 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:DTLV:VALue . . . 746
12.32.36 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TTLV:VALue . . . 746
12.32.37 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TTL . . . 746
12.32.38 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TID . . . 747
12.32.39 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:FTSend . . . 747
12.32.40 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:RATE . . . 747
12.32.41 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:OTLV . . . 748
12.32.42 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TLVLength . . . 748

12.32.43 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TTLV:VALue . . . 749
12.32.44 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:OUI . . . 749
12.32.45 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:DATA . . . 749
12.32.46 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:CMEG . . . 750
12.32.47 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:RATE . . . 750
12.32.48 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:CMEG . . . 750
12.32.49 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:RATE . . . 751
12.32.50 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TYPE . . . 751
12.32.51 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:RATE . . . 751
12.32.52 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:FTSend . . . 752
12.32.53 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:OTLV . . . 752
12.32.54 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TLVLength . . . 752
12.32.55 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:DTLV:VALue . . . 753
12.32.56 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TTLV:VALue . . . 753
12.32.57 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TYPE . . . 753
12.32.58 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:RATE . . . 754
12.32.59 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FTSend . . . 754
12.32.60 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FVTHreshold . . . 754
12.32.61 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:OTLV . . . 755
12.32.62 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TLVLength . . . 755
12.32.63 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:DTLV:VALue . . . 755
12.32.64 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TTLV:VALue . . . 756
12.32.65 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:RATE . . . 756
12.32.66 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FTSend . . . 756
12.32.67 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FLTHreshold . . . 757
12.32.68 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:RATE . . . 757
12.32.69 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FTSend . . . 757
12.32.70 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FLTHreshold . . . 758
12.32.71 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:EXM:DATA . . . 758
12.32.72 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:VSM:DATA . . . 758
12.32.73 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:ADD . . . 759
12.32.74 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:DELete[:MEP] . . . 759
12.32.75 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:CATalog? . . . 759
12.32.76 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:TYPE . . . 760
12.32.77 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:INTerval . . . 760
12.32.78 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:DMAX . . . 760
12.32.79 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:CATalog? . . . 761
12.32.80 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS[:ENABle] . . . 761
12.32.81 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LCOunt . . . 761
12.32.82 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:LABel . . . 762
12.32.83 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TCLass . . . 762
12.32.84 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TTL . . . 763
12.32.85 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:TPRofile[:ENABle] . . . 763
12.32.86 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM[:ENABle] . . . 763
12.32.87 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:DEI . . . 764
12.32.88 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:PRIority . . . 764
12.32.89 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:VID . . . 764
12.32.90 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:UCA . . . 765
12.32.91 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:DEI . . . 765
12.32.92 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:PRIority . . . 765
12.32.93 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:SID . . . 766
12.32.94 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:SMAC . . . 766
12.32.95 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ETHernet:DMAC . . . 766
12.32.96 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN[:ENABle] . . . 767
12.32.97 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LCOunt . . . 767
12.32.98 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ID . . . 767
12.32.99 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:CFI . . . 768
12.32.100 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:DEI . . . 768
12.32.101 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:PRIority . . . 769

12.32.102 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe . . . 769
12.32.103 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:ULBM . . . 770
12.32.104 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:MLBM . . . 770
12.32.105 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LTM . . . 770
12.32.106 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:MCC . . . 770
12.32.107 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:EXM . . . 771
12.32.108 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:VSM . . . 771
12.32.109 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:TST . . . 771
12.32.110 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LMM . . . 771
12.32.111 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:SLM . . . 771
12.32.112 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:DMONe . . . 772
12.32.113 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:DMM . . . 772
12.32.114 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:CCM . . . 772
12.32.115 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:AIS . . . 772
12.32.116 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LCK . . . 773
12.32.117 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LOOP . . . 773
12.32.118 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MODE? . . . 773
12.32.119 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:PARSer? . . . 774
12.32.120 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MUXer? . . . 774
12.32.121 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:OUI? . . . 774
12.32.122 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:VSI? . . . 774
12.32.123 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:UNIDirectional? . . . 774
12.32.124 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:LEVents? . . . 774
12.32.125 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:LBACk? . . . 775
12.32.126 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:VRETrieval? . . . 775
12.32.127 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:REVision? . . . 775
12.32.128 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MAC? . . . 775
12.32.129 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MPDU? . . . 775
12.32.130 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MODE? . . . 775
12.32.131 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:PARSer? . . . 776
12.32.132 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MUXer? . . . 776
12.32.133 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:UNIDirectional? . . . 776
12.32.134 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:LEVents? . . . 776
12.32.135 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:LBACk? . . . 776
12.32.136 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:VRETrieval? . . . 776
12.32.137 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:REVision? . . . 777
12.32.138 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MPDU? . . . 777
12.32.139 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:STATe? . . . 777
12.32.140 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:VARiable:REQuest . . . 777
12.32.141 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:VARiable:RESPonse? . . . 778
12.32.142 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:LOG? . . . 778
12.33 TCP Throughput Test - RFC-6349 . . . 779
12.33.1 ETHernet:TTTest:SETup:TCPPort . . . 779
12.33.2 ETHernet:TTTest:SETup:FATSequence . . . 779
12.33.3 ETHernet:TTTest:SETup:CIPerf . . . 779
12.33.4 ETHernet:TTTest:SETup:SLSName . . . 780
12.33.5 ETHernet:TTTest:SETup:LLSName . . . 780
12.33.6 ETHernet:TTTest:SETup:SRSName . . . 780
12.33.7 ETHernet:TTTest:SETup:LRSName . . . 781
12.33.8 ETHernet:TTTest:SETup:TDLR . . . 781
12.33.9 ETHernet:TTTest:SETup:TDRL . . . 781
12.33.10 ETHernet:TTTest:SETup:TDSimultaneos . . . 782
12.33.11 ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:CIRate . . . 782
12.33.12 ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:MTUSize . . . 782
12.33.13 ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:CIRate . . . 783
12.33.14 ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:MTUSize . . . 783
12.33.15 ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover[:ENABle] . . . 783
12.33.16 ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MINimum . . . 784
12.33.17 ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MAXimum . . . 784

12.33.18 ETHernet:TTTest:SETup:BRTT . . . 784
12.33.19 ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO . . . 785
12.33.20 ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO:DURation . . . 785
12.33.21 ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest[:ENABle] . . . 785
12.33.22 ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest:MODE . . . 786
12.33.23 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:SDURation . . . 786
12.33.24 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:AMODe:MWSize . . . 786
12.33.25 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:SDURation . . . 787
12.33.26 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:AMODe:MWSize . . . 787
12.33.27 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle] . . . 787
12.33.28 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle] . . . 788
12.33.29 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle] . . . 788
12.33.30 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>:WSIZe . . . 788
12.33.31 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>:CONNections . . . 789
12.33.32 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle] . . . 789
12.33.33 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>:WSIZe . . . 790
12.33.34 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>:CONNections . . . 790
12.33.35 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold[:ENABle] . . . 790
12.33.36 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold:PERCentage . . . 791
12.33.37 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:SDURation . . . 791
12.33.38 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold[:ENABle] . . . 791
12.33.39 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold:PERCentage . . . 792
12.33.40 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:SDURation . . . 792
12.33.41 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote][:ENABle] . . . 792
12.33.42 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:WSIZe . . . 793
12.33.43 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:CONNections . . . 793
12.33.44 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal[:ENABle] . . . 793
12.33.45 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:WSIZe . . . 794
12.33.46 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:CONNections . . . 794
12.33.47 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:ENABle] . . . 795
12.33.48 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:TDURation . . . 795
12.33.49 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe . . . 795
12.33.50 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe:AUTO . . . 796
12.33.51 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:TDURation . . . 796
12.33.52 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe . . . 796
12.33.53 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe:AUTO . . . 797
12.33.54 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>[:ENABle] . . . 797
12.33.55 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DPORt . . . 797
12.33.56 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DOT . . . 798
12.33.57 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:TCLass . . . 798
12.33.58 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:FLABel . . . 798
12.33.59 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:NAME . . . 799
12.33.60 ETHernet:TTTest:RESult:PARameters? . . . 799
12.33.61 ETHernet:TTTest:RESult:WSCan? . . . 800
12.33.62 ETHernet:TTTest:RESult:THRoughput? . . . 800
12.33.63 ETHernet:TTTest:RESult:THRoughput:EXPort . . . 801
12.33.64 ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice? . . . 801
12.33.65 ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice:TOTal? . . . 802
12.33.66 ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice:EXPort . . . 802

13 eCPRI/RoE BERT **805**
13.1 ポート設定 . . . 805
13.1.1 ETHernet:PORT<Pt>:DPIConstraint . . . 805
13.2 PCS . . . 805
13.3 Traffic . . . 805

13.4 設定 . . . 806
13.5 しきい値 . . . 806
13.6 SyncE . . . 806
13.7 Precision Time Protocol - IEEE 1588v2 . . . 806
13.8 ポート1設定に追従 . . . 806
13.9 アラーム/エラー挿入 . . . 806
13.10 結果 . . . 806
13.11 ステータス . . . 806
13.12 Frame Content . . . 807
13.12.1 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:RFRame . . . 807
13.12.2 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MESSage . . . 807
13.12.3 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MVAL . . . 808
13.12.4 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:LENGth . . . 808
13.12.5 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:PCID . . . 808
13.12.6 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:SEQId . . . 809
13.12.7 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:PCID . . . 809
13.12.8 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:SEQId . . . 809
13.12.9 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:PCID . . . 810
13.12.10 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:SEQId . . . 810
13.12.11 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:PCID . . . 810
13.12.12 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:SEQId . . . 811
13.12.13 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ACID . . . 811
13.12.14 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RW . . . 811
13.12.15 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RRESp . . . 812
13.12.16 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ELID . . . 812
13.12.17 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ADDRess . . . 813
13.12.18 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:LENGth . . . 813
13.12.19 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:MESId . . . 813
13.12.20 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:ACTType . . . 814
13.12.21 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:TSTamp . . . 814
13.12.22 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:CVALue . . . 815
13.12.23 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:REID . . . 815
13.12.24 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:COPtion . . . 815
13.12.25 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CDATa . . . 816
13.12.26 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CLENgth . . . 816
13.12.27 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CENable . . . 817
13.12.28 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:SUBType . . . 817
13.12.29 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:SVALue . . . 817
13.12.30 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:FLID . . . 818
13.12.31 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:LENGth . . . 818
13.12.32 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:OINFo . . . 818
13.12.33 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CONTrol:OPCode . . . 819
13.12.34 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CDATa . . . 819
13.12.35 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CLENgth . . . 819
13.12.36 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CENable . . . 820

14 ファイバチャネル 821
14.1 ポート . . . 821
14.1.1 FCHannel:PORT<Pt>:MODE . . . 821
14.1.2 FCHannel:TX<Pt>:TIMing . . . 821
14.2 インタフェース . . . 822
14.2.1 FCHannel:PORT<Pt>:TOPology . . . 822
14.2.2 FCHannel:PORT<Pt>:PTP:LOGin . . . 822
14.2.3 FCHannel:PORT<Pt>:FABRic:LOGin . . . 823
14.2.4 FCHannel:PORT<Pt>:EPORt:ELP . . . 823
14.2.5 FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol[:ENABle] . . . 823
14.2.6 FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:LCRedit . . . 823
14.2.7 FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:RCRedit . . . 824
14.2.8 FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN . . . 824

14.2.9 FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN:DEFault . . . 824
14.2.10 FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:ID . . . 825
14.2.11 FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:WWN . . . 825
14.2.12 FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:ID . . . 825
14.2.13 FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:LOGin . . . 826
14.3 フレーム . . . 826
14.3.1 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:FRAMing . . . 826
14.3.2 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:CONTent . . . 826
14.3.3 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:UP32 . . . 827
14.3.4 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:SID . . . 827
14.3.5 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:OID . . . 828
14.3.6 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:RID . . . 828
14.4 ジェネレータ . . . 828
14.4.1 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe . . . 828
14.4.2 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DSEConds . . . 829
14.4.3 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DFRames . . . 829
14.4.4 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:ASTGenerator . . . 829
14.4.5 FCHannel:TRAFfic:GENerator:STARt . . . 830
14.4.6 FCHannel:TRAFfic:GENerator:STOP . . . 830
14.4.7 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STARt . . . 830
14.4.8 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STOP . . . 830
14.4.9 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STATus? . . . 830
14.5 ストリーム . . . 831
14.5.1 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:PROFile . . . 831
14.5.2 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad[:CONStant] . . . 831
14.5.3 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP[:MODE] . . . 831
14.5.4 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STARt . . . 832
14.5.5 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:END . . . 832
14.5.6 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STEP . . . 832
14.5.7 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:DURation . . . 833
14.5.8 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:FSIZe . . . 833
14.5.9 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency[:ENABle] . . . 834
14.5.10 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds[:ENABle] . . . 834
14.5.11 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds:VALue . . . 834
14.5.12 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer[:ENABle] . . . 835
14.5.13 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds[:ENABle] . . . 835
14.5.14 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds:VALue . . . 835
14.5.15 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure[:ENABle] . . . 836
14.5.16 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:MDISruption . . . 836
14.5.17 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds [:ENABle] . . . 836
14.5.18 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds :VALue . . . 837
14.6 設定 . . . 838
14.6.1 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring . . . 838
14.6.2 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter . . . 838
14.6.3 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames . . . 838
14.6.4 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss . . . 839
14.7 しきい値 . . . 840
14.7.1 FCHannel:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle] . . . 840
14.7.2 FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:SELect . . . 840
14.7.3 FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:VALue . . . 841
14.8 Follow . . . 841
14.8.1 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:GENerator . . . 841
14.8.2 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds . . . 842
14.8.3 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:FRAMe . . . 842
14.8.4 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:STReam . . . 842
14.9 アラーム/エラー挿入 . . . 843
14.9.1 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm . . . 843

14.9.2 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor . . . 843
14.9.3 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion . . . 844
14.9.4 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength . . . 844
14.9.5 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset . . . 845
14.10 結果 . . . 846
14.10.1 FCHannel:PORT<Pt>:IFETch? . . . 846
14.10.2 FCHannel:PORT<Pt>:TFETch? . . . 847
14.11 ステータス . . . 848
14.11.1 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 848
14.11.2 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 848
14.11.3 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]? . . . 848
14.11.4 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ALARm:CONDition? . . . 849
14.11.5 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ERRor[:EVENt]? . . . 849
14.11.6 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ERRor:CONDition? . . . 849
14.11.7 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:SID? . . . 849
14.11.8 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:DID? . . . 850
14.11.9 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:PDEViation? . . . 850
14.12 Performance Test . . . 851
14.12.1 FCHannel:PERF:STARt . . . 851
14.12.2 FCHannel:PERF:STOP . . . 851
14.12.3 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:MODE . . . 851
14.12.4 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TSELection . . . 851
14.12.5 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TCLayer . . . 852
14.12.6 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TTYPe . . . 852
14.12.7 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:MODE . . . 853
14.12.8 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:USER . . . 853
14.12.9 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:JUMBo . . . 853
14.12.10 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:BEGin . . . 854
14.12.11 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:END . . . 854
14.12.12 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:STEP . . . 854
14.12.13 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:CONStant . . . 855
14.12.14 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum . . . 855
14.12.15 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch :MODE . . . 856
14.12.16 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch :RESolution . . . 856
14.12.17 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP . . . 856
14.13 Performance Test - Traffic Profile . . . 858
14.13.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MINimum . . . 858
14.13.2 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MAXimum . . . 858
14.13.3 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:STEP . . . 859
14.13.4 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:DURation:STEP . . . 859
14.14 Performance Test - Latency . . . 860
14.14.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP . . . 860
14.15 Performance Test - Burst . . . 861
14.15.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE . . . 861
14.15.2 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin . . . 861
14.15.3 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END . . . 861
14.15.4 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP . . . 862
14.15.5 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE . . . 862
14.15.6 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution . . . 863
14.16 Performance Test - Credit . . . 864
14.16.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:MODE . . . 864
14.16.2 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:BEGin . . . 864
14.16.3 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:END . . . 864
14.16.4 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:STEP . . . 865
14.16.5 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:MODE . . . 865
14.16.6 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:RESolution . . . 866
14.16.7 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:DURation:STEP . . . 866

14.17 Performance Test - Result . . . 867
14.17.1 FCHannel:PERF:RESult:TEST . . . 867
14.17.2 FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:NSTep? . . . 867
14.17.3 FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:SELect . . . 867
14.17.4 FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:FETCh? . . . 868

15 OTN **869**
15.1 トランスミッタ . . . 870
15.1.1 OTN:TX<Pt>:INTerface . . . 870
15.1.2 OTN:TX<Pt>[:ENABled] . . . 870
15.1.3 OTN:TX<Pt>:TIMing . . . 871
15.1.4 OTN:TX<Pt>:MAPPing:CSIGnal . . . 871
15.1.5 OTN:TX<Pt>:PATTern . . . 872
15.1.6 OTN:TX<Pt>:PINVersion . . . 873
15.1.7 OTN:TX<Pt>:UP32 . . . 873
15.1.8 OTN:TX<Pt>:UP2K . . . 874
15.1.9 OTN:TX<Pt>:MAPPing:OUTPutsignal . . . 874
15.1.10 OTN:TX<Pt>:FEC . . . 875
15.1.11 OTN:TX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage> . . . 875
15.1.12 OTN:TX<Pt>:MAPPing:LANE . . . 876
15.1.13 OTN:TX<Pt>:COPY . . . 876
15.1.14 OTN:TX<Pt>:CSF . . . 877
15.1.15 OTN:TX<Pt>:FOLLow . . . 877
15.1.16 OTN:OH:TX<Pt>:OTN:OH . . . 878
15.1.17 OTN:OH:TX<Pt>:OTN:OH:DEFault . . . 879
15.1.18 OTN:TX<Pt>:TP . . . 879
15.1.19 OTN:TX<Pt>:TS . . . 880
15.1.20 OTN:TX<Pt>:ODUFlex:TS . . . 882
15.1.21 OTN:TX<Pt>:ALLocated . . . 882
15.1.22 OTN:TX<Pt>:GFP:PTI . . . 883
15.1.23 OTN:TX<Pt>:GFP:PFI . . . 884
15.1.24 OTN:TX<Pt>:GFP:EXI . . . 884
15.1.25 OTN:TX<Pt>:GFP:UPI . . . 884
15.1.26 OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:CID . . . 885
15.1.27 OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:SPARe . . . 885
15.1.28 OTN:TX<Pt>:GFP:PTIMes . . . 885
15.2 レシーバ . . . 887
15.2.1 OTN:RX<Pt>:INTerface . . . 887
15.2.2 OTN:RX<Pt>:MAPPing:CSIGnal . . . 887
15.2.3 OTN:RX<Pt>:PATTern . . . 889
15.2.4 OTN:RX<Pt>:PINVersion . . . 889
15.2.5 OTN:RX<Pt>:UP32 . . . 889
15.2.6 OTN:RX<Pt>:UP2K . . . 890
15.2.7 OTN:RX<Pt>:MAPPing:INPutsignal . . . 890
15.2.8 OTN:RX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage> . . . 891
15.2.9 OTN:RX<Pt>:FEC . . . 891
15.2.10 OTN:RX<Pt>:FOLLow . . . 892
15.2.11 OTN:RX<Pt>:TP . . . 892
15.2.12 OTN:RX<Pt>:TS . . . 893
15.2.13 OTN:RX<Pt>:ODUFlex:TS . . . 895
15.2.14 OTN:RX<Pt>:TPTS:DETect . . . 895
15.2.15 OTN:RX<Pt>:MEAS:TTI:DET . . . 896
15.3 測定の設定 . . . 898
15.3.1 OTN:TX<Pt>:MEAS:TTI:ENCoding . . . 898
15.3.2 OTN:RX<Pt>:MEAS:TCM:ENABle . . . 898
15.3.3 OTN:RX<Pt>:MEASurement:PLM . . . 898
15.3.4 MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<stage>:SETup . . . 899
15.3.5 MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<stage>:MSIM? . . . 900
15.3.6 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:PARameter . . . 900

15.3.7 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:ALLocation . . . 901
15.3.8 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:TPERiod . . . 901
15.3.9 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:OBJectives . . . 902
15.4 結果 . . . 903
15.4.1 OTN:RX<Pt>:IFETch? . . . 903
15.5 ステータス . . . 906
15.5.1 OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 906
15.5.2 OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 907
15.5.3 OTN:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 907
15.5.4 OTN:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition? . . . 908
15.5.5 OTN:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 908
15.5.6 OTN:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition? . . . 910
15.5.7 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary[:EVENt]? . . . 910
15.5.8 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition? . . . 912
15.5.9 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary[:EVENt]? . . . 912
15.5.10 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary:CONDition? . . . 913
15.5.11 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary[:EVENt]? . . . 913
15.5.12 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary:CONDition? . . . 913
15.5.13 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 914
15.5.14 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>:CONDition? . . . 914
15.5.15 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 915
15.5.16 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>:CONDition? . . . 916
15.5.17 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary[:EVENt]? . . . 917
15.5.18 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary:CONDition? . . . 917
15.5.19 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary[:EVENt]? . . . 917
15.5.20 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary:CONDition? . . . 918
15.5.21 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 918
15.5.22 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>:CONDition? . . . 918
15.5.23 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 918
15.5.24 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>:CONDition? . . . 919
15.5.25 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary[:EVENt]? . . . 919
15.5.26 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary:CONDition? . . . 920
15.5.27 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary[:EVENt]? . . . 920
15.5.28 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary:CONDition? . . . 921
15.5.29 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 921
15.5.30 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>:CONDition? . . . 921
15.5.31 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 921
15.5.32 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>:CONDition? . . . 922
15.5.33 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary[:EVENt]? . . . 922
15.5.34 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary:CONDition? . . . 922
15.5.35 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary[:EVENt]? . . . 922
15.5.36 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary:CONDition? . . . 923
15.5.37 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 923
15.5.38 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>:CONDition? . . . 923
15.5.39 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 923
15.5.40 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>:CONDition? . . . 924
15.5.41 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary[:EVENt]? . . . 924
15.5.42 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary:CONDition? . . . 924
15.5.43 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary[:EVENt]? . . . 924
15.5.44 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary:CONDition? . . . 925
15.5.45 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>[:EVENt]? . . . 925
15.5.46 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>:CONDition? . . . 925
15.5.47 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>[:EVENt]? . . . 925
15.5.48 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>:CONDition? . . . 926
15.5.49 OTN:STATus:RX<Pt>:PSLevel? . . . 926
15.5.50 OTN:STATus:TX<Pt>:PSLevel? . . . 927
15.5.51 OTN:STATus:RX<Pt>:FREQuency? . . . 927
15.5.52 OTN:STATus:TX<Pt>:FREQuency? . . . 928
15.5.53 OTN:STATus:RX<Pt>:CAPTure:OH? . . . 928

15.6 アラーム/エラー挿入 . . . 929
15.6.1 OTN:STIMuli:TX<Pt>:TYPE . . . 929
15.6.2 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:LEVel . . . 929
15.6.3 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:TYPE . . . 930
15.6.4 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:INSert . . . 931
15.6.5 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:BURSt . . . 931
15.6.6 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:AERRor . . . 931
15.6.7 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:NORMal . . . 932
15.6.8 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:RATE . . . 932
15.6.9 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:LEVel . . . 933
15.6.10 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:BURSt . . . 933
15.6.11 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:MOVement . . . 934
15.6.12 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JMOVe . . . 934
15.6.13 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FREQuency:OFFSet . . . 934
15.6.14 OTN:STIMuli:TX<Pt>:PAYLoad:OFFSet<stage> . . . 935
15.6.15 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:LEVel . . . 935
15.6.16 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:TYPE . . . 936
15.6.17 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:INSert . . . 936
15.6.18 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:EBITs . . . 936
15.6.19 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:TYPE . . . 937
15.6.20 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:INSert . . . 937
15.6.21 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:EBITs . . . 938
15.6.22 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:BURSt . . . 938
15.6.23 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:CMF:INTerval . . . 938
15.6.24 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:TYPE . . . 939
15.6.25 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:INSert . . . 939
15.6.26 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:RMANtissa . . . 939
15.6.27 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:REXPnent . . . 940
15.6.28 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:EFAS . . . 940
15.6.29 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:SUBRow . . . 941
15.6.30 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:TYPE . . . 941
15.6.31 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ALARm . . . 941
15.6.32 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ERRor . . . 942
15.6.33 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:INSert . . . 942
15.6.34 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:BURSt . . . 943
15.6.35 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:AERRor . . . 943
15.6.36 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:NORMal . . . 943
15.6.37 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:LANE . . . 944
15.6.38 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:LANE . . . 944
15.6.39 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:BIT . . . 944
15.6.40 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:TYPE . . . 945
15.7 トリビュタリスキャン . . . 946
15.7.1 OTN:TSCan:STARt . . . 946
15.7.2 OTN:TSCan:STOP . . . 946
15.7.3 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:NUMBer? . . . 946
15.7.4 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:GET? . . . 946
15.7.5 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:DETailed? . . . 946
15.7.6 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:NUMBer? . . . 947
15.7.7 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:GET? . . . 947
15.7.8 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:SCANning . . . 947
15.7.9 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:DETailed? . . . 947
15.7.10 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:NUMBer? . . . 948
15.7.11 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:GET? . . . 948
15.7.12 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:DETailed? . . . 948
15.8 APS . . . 949
15.8.1 OTN:APS:RX<Pt>:BEVent . . . 949
15.8.2 OTN:APS:RX<Pt>:EEVent . . . 949
15.8.3 OTN:APS:RX<Pt>:PERiod . . . 950
15.8.4 OTN:APS:RX<Pt>:MLIMit . . . 951

15.8.5 OTN:APS:STARt . . . 951
15.8.6 OTN:APS:STOP . . . 951
15.8.7 OTN:APS:RX<Pt>:NUMBer? . . . 951
15.8.8 OTN:APS:RX<Pt>:MTIMe? . . . 952
15.8.9 OTN:APS:RX<Pt>:LTIMe? . . . 952
15.8.10 OTN:APS:RX<Pt>:ATIMe? . . . 952
15.8.11 OTN:APS:RX<Pt>:CTIMe? . . . 952
15.9 RTD . . . 953
15.9.1 OTN:RTD:RX<Pt>:MLIMit . . . 953
15.9.2 OTN:RTD:RX<Pt>:NUMBer? . . . 953
15.9.3 OTN:RTD:RX<Pt>:ATIMe? . . . 953
15.9.4 OTN:RTD:RX<Pt>:MTIMe? . . . 953
15.9.5 OTN:RTD:RX<Pt>:LTIMe? . . . 954
15.9.6 OTN:RTD:RX<Pt>:CTIMe? . . . 954

16 光モジュール 955
16.1 ステータス . . . 955
16.1.1 PMODule:STATus:PORT<Pt>:PRESent? . . . 955
16.1.2 PMODule:STATus:PORT<Pt>:VENDor? . . . 955
16.1.3 PMODule:STATus:PORT<Pt>:WAVelength? . . . 955
16.1.4 PMODule:STATus:PORT<Pt>:BRATe? . . . 955
16.1.5 PMODule:STATus:PORT<Pt>:COMPliance? . . . 956
16.1.6 PMODule:STATus:PORT<Pt>:PNUMber? . . . 956
16.1.7 PMODule:STATus:PORT<Pt>:REVision? . . . 956
16.1.8 PMODule:STATus:PORT<Pt>:SNUMber? . . . 956
16.1.9 PMODule:STATus:PORT<Pt>:DATE? . . . 956
16.1.10 PMODule:STATus:PORT<Pt>:LOT? . . . 956
16.1.11 PMODule:STATus:PORT<Pt>:TPOWer? . . . 957
16.1.12 PMODule:STATus:PORT<Pt>:RPOWer? . . . 957
16.1.13 PMODule:STATus:PORT<Pt>:STATus? . . . 957
16.1.14 PMODule:STATus:PORT<Pt>:GALarm? . . . 957
16.1.15 PMODule:STATus:PORT<Pt>:PALarm? . . . 957
16.1.16 PMODule:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]? . . . 958
16.1.17 PMODule:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition? . . . 958
16.1.18 PMODule:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]? . . . 958
16.1.19 PMODule:STATus:PORT<Pt>:ALARm:CONDition? . . . 958
16.2 MDIO . . . 959
16.2.1 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:WRITe . . . 959
16.2.2 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:READ? . . . 959
16.3 I2C . . . 959
16.3.1 PMODule:PORT<Pt>:I2C:WRITe . . . 959
16.3.2 PMODule:PORT<Pt>:I2C:READ? . . . 960
16.4 CFP2-QSFP28アダプタ . . . 960
16.4.1 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:ADPT:WRITe . . . 960
16.4.2 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:ADPT:READ? . . . 960
16.5 Txリファレンスクロックの出力 . . . 961
16.5.1 PMODule:TOUTput:PORT<Pt>[:ENABle] . . . 961
16.5.2 PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:FREQuency . . . 961
16.5.3 PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:SYNC:FREQuency . . . 961
16.6 tunable SFP . . . 962
16.6.1 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:CHANnel . . . 962
16.6.2 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:CHANnel? . . . 962
16.6.3 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:WLENgth . . . 962
16.6.4 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:WLENgth? . . . 962
16.7 Transceiver settings - CFP2-QSFP28 Adaptor . . . 963
16.7.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN:TRACking . . . 963
16.7.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN . . . 963
16.7.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE:TRACking . . . 963
16.7.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE . . . 964

16.7.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST:TRACking 964
16.7.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST 964
16.7.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EAUTo 965
16.7.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer:TRACking 965
16.7.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer 966
16.7.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:RESTore 966
16.7.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:AUTotune 966
16.7.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:DEFault 966
16.8 Transceiver settings - CFP2 967
16.8.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN:TRACking 967
16.8.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN 967
16.8.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE:TRACking 967
16.8.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE 968
16.8.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST:TRACking 968
16.8.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST 968
16.8.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EAUTo 969
16.8.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer:TRACking 969
16.8.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer 970
16.8.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:RESTore 970
16.8.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:AUTotune 970
16.8.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:DEFault 970
16.9 Transceiver settings - CXP 971
16.9.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD:TRACking 971
16.9.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD 971
16.9.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt:TRACking 971
16.9.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt 972
16.9.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE:TRACking 972
16.9.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE 972
16.9.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond:TRACking 973
16.9.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond 973
16.9.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol:TRACking 974
16.9.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol 974
16.9.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain:TRACking 974
16.9.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain 975
16.9.13 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:DEFault 975
16.10 Transceiver settings - CFP 976
16.10.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD:TRACking 976
16.10.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD 976
16.10.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt:TRACking 976
16.10.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt 977
16.10.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE:TRACking 977
16.10.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE 978
16.10.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond:TRACking 978
16.10.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond 978
16.10.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol:TRACking 979
16.10.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol 979
16.10.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain:TRACking 980
16.10.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain 980
16.10.13 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:DEFault 980
16.11 Transceiver settings - QSFP 981
16.11.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD:TRACking 981
16.11.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD 981
16.11.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt:TRACking 981
16.11.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt 982
16.11.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE:TRACking 982
16.11.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE 982
16.11.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond:TRACking 983
16.11.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond 983
16.11.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol:TRACking 983

16.11.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol . . . 984
16.11.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain:TRACking . . . 984
16.11.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain . . . 985
16.11.13 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST:TRACking . . . 985
16.11.14 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST . . . 985
16.11.15 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE:TRACking . . . 986
16.11.16 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE . . . 986
16.11.17 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:DEFault . . . 987
16.12 Transceiver settings - SFP28 . . . 988
16.12.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:VOD . . . 988
16.12.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:PRE . . . 988
16.12.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:POST . . . 989
16.12.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:RX:DFE . . . 989
16.12.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:DEFault . . . 989
16.13 Transceiver settings - CFP4 . . . 990
16.13.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD:TRACking . . . 990
16.13.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD . . . 990
16.13.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE:TRACking . . . 990
16.13.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE . . . 991
16.13.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST:TRACking . . . 991
16.13.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST . . . 991
16.13.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE:TRACking . . . 992
16.13.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE . . . 992
16.13.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:DEFault . . . 992
16.14 Transceiver settings - QSFP28 . . . 993
16.14.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD:TRACking . . . 993
16.14.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD . . . 993
16.14.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE:TRACking . . . 993
16.14.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE . . . 994
16.14.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST:TRACking . . . 994
16.14.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST . . . 995
16.14.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE:TRACking . . . 995
16.14.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE . . . 995
16.14.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:DEFault . . . 996
16.15 Transceiver settings - QSFP-DD . . . 997
16.15.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD:TRACking . . . 997
16.15.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD . . . 997
16.15.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1:TRACking . . . 997
16.15.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1 . . . 998
16.15.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2:TRACking . . . 998
16.15.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2 . . . 998
16.15.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST:TRACking . . . 999
16.15.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST . . . 999
16.15.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRECoding . . . 1000
16.15.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:DEFault . . . 1000
16.16 Transceiver settings - OSFP . . . 1001
16.16.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD:TRACking . . . 1001
16.16.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD . . . 1001
16.16.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1:TRACking . . . 1001
16.16.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1 . . . 1002
16.16.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2:TRACking . . . 1002
16.16.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2 . . . 1002
16.16.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST:TRACking . . . 1003
16.16.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST . . . 1003
16.16.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRECoding . . . 1004
16.16.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:DEFault . . . 1004

17 アプリケーション共通の設定 1005
17.1 RTD . . . 1005

17.1.1 RTD:MODE . . . 1005
17.1.2 RTD:PERiod . . . 1005
17.1.3 RTD:IFMData . . . 1006
17.1.4 RTD:PDH:RX<Pt>:MLIMit . . . 1006
17.2 Hierarchy . . . 1007
17.2.1 HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:TX . . . 1007
17.2.2 HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:RX . . . 1007
17.2.3 HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:TX . . . 1007
17.2.4 HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:RX . . . 1008
17.2.5 HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:TX . . . 1008
17.2.6 HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:RX . . . 1008

18 測定 1009
18.1 アプリケーションの開始と終了 . . . 1010
18.1.1 MEASurement:APPLication? . . . 1010
18.1.2 MEASurement:STARt . . . 1011
18.1.3 MEASurement:STOP . . . 1011
18.2 設定 . . . 1011
18.2.1 MEASurement:SETup:PORT<Pt>:TERMinology . . . 1011
18.2.2 MEASurement:SETup:SELect . . . 1012
18.2.3 MEASurement:SETup:ILENgth . . . 1012
18.2.4 MEASurement:SETup:STARt . . . 1013
18.2.5 MEASurement:SETup:STAT . . . 1013
18.2.6 MEASurement:SETup:STOP . . . 1014
18.2.7 MEASurement:SETup:SPAT . . . 1014
18.2.8 MEASurement:SETup:SDURation . . . 1015
18.2.9 MEASurement:SETup:MALLocation . . . 1015
18.2.10 MEASurement:SETup:PERFormance:TMBPs:PARameter . . . 1016
18.2.11 MEASurement:SETup:PERFormance:T1:PARameter . . . 1016
18.2.12 MEASurement:SETup:PERFormance:E3:PARameter . . . 1016
18.2.13 MEASurement:SETup:PERFormance:T3:PARameter . . . 1017
18.2.14 MEASurement:SETup:PERFormance:E4:PARameter . . . 1017
18.2.15 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:PARameter . . . 1018
18.2.16 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:MUX . . . 1018
18.2.17 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC4 . . . 1018
18.2.18 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC3 . . . 1019
18.2.19 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC12 . . . 1019
18.2.20 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:TPERiod . . . 1019
18.2.21 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:PARameter . . . 1020
18.2.22 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:MUX . . . 1020
18.2.23 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS3 . . . 1020
18.2.24 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS1 . . . 1021
18.2.25 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:VT2 . . . 1021
18.2.26 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:TPERiod . . . 1021
18.2.27 MEASurement:SETup:PERFormance:WAN:PARameter . . . 1022
18.2.28 MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>[:ENABle] . . . 1022
18.2.29 MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>:INTerface . . . 1022
18.2.30 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM . . . 1023
18.2.31 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ALARm . . . 1023
18.2.32 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ERRor . . . 1024
18.2.33 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:TYPE . . . 1024
18.2.34 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:PASS . . . 1025
18.2.35 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:FAIL . . . 1025
18.2.36 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:PASS . . . 1025
18.2.37 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:FAIL . . . 1026
18.2.38 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:ITEM . . . 1026
18.2.39 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:TYPE . . . 1027
18.2.40 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:PASS . . . 1027
18.2.41 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:FAIL . . . 1027

18.2.42 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:PASS 1028
18.2.43 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:FAIL 1028
18.2.44 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:PASS 1028
18.2.45 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:FAIL 1029
18.2.46 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:HREFerence 1029
18.2.47 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:ITEM 1030
18.2.48 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:TYPE 1030
18.2.49 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:PASS 1031
18.2.50 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:FAIL 1031
18.2.51 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:PASS 1031
18.2.52 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:FAIL 1032
18.2.53 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:ITEM 1032
18.2.54 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:TYPE 1033
18.2.55 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:PASS 1033
18.2.56 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:FAIL 1033
18.2.57 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:PASS 1034
18.2.58 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:FAIL 1034
18.2.59 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM 1034
18.2.60 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ALARm 1035
18.2.61 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ERRor 1036
18.2.62 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:TYPE 1036
18.2.63 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:PASS 1037
18.2.64 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:FAIL 1037
18.2.65 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:PASS 1037
18.2.66 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:FAIL 1038
18.2.67 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM 1038
18.2.68 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ALARm 1039
18.2.69 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ERRor 1040
18.2.70 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:TYPE 1040
18.2.71 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:PASS 1041
18.2.72 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:FAIL 1041
18.2.73 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:PASS 1041
18.2.74 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:FAIL 1042
18.2.75 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM 1042
18.2.76 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ALARm 1042
18.2.77 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ERRor 1044
18.2.78 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:TYPE 1045
18.2.79 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:PASS 1045
18.2.80 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:FAIL 1045
18.2.81 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:PASS 1046
18.2.82 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:FAIL 1046
18.2.83 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:OBAMeasuring 1046
18.2.84 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:IAFFilter 1047
18.2.85 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:CLFrames 1047
18.2.86 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds [:ENABle] 1047
18.2.87 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:MODE 1048
18.2.88 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:COUNt 1048
18.2.89 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:RATio 1048
18.2.90 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds :PERCent 1049
18.2.91 MEASurement:SETup:POINtermovement:SDH:MODE 1049
18.2.92 MEASurement:SETup:POINtermovement:SONet:MODE 1049
18.3 情報 1050
18.3.1 MEASurement:INFO:TBEGin? 1050
18.3.2 MEASurement:INFO:TEND? 1050
18.3.3 MEASurement:INFO:MDURation? 1050
18.3.4 MEASurement:INFO:STATus<Pt>? 1050
18.3.5 MEASurement:INFO:IMIN? 1051

18.3.6 MEASurement:INFO:IMAX? . . . 1051
18.3.7 MEASurement:INFO:IFIRst? . . . 1051
18.3.8 MEASurement:INFO:ILASt? . . . 1051
18.4 イベントログ . . . 1051
18.4.1 MEASurement:ELOG:MINimum? . . . 1051
18.4.2 MEASurement:ELOG:MAXimum? . . . 1052
18.4.3 MEASurement:ELOG:FETCh? . . . 1052
18.4.4 MEASurement:ELOG:FETCh:NEXT? . . . 1052
18.4.5 MEASurement:ELOG:EXPort . . . 1052
18.5 結果 . . . 1053
18.5.1 MEASurement:RESult:SUMMary? . . . 1053
18.5.2 MEASurement:RESult:SUMMary:STATistics:PORT<Pt>? . . . 1053

A サンプルスクリプト 1055
A.1 ヒント . . . 1055
A.2 2 Mbps BERT . . . 1056
A.3 2 Mbps Status & Stimuli . . . 1057
A.4 E3 BERT . . . 1058
A.5 E4 BERT . . . 1059
A.6 SDH BERT . . . 1060
A.7 Ethernet BERT . . . 1061
A.8 Ethernet Discovery . . . 1062
A.9 Fibre Channel BERT . . . 1063
A.10 OTN BERT . . . 1064
A.11 CPRI BERT . . . 1065
A.12 HTTP GETリクエストを送信 . . . 1066
A.13 シナリオ実行結果をアップロードするパラメータを設定 . . . 1067

図目次

1.1 Ethernetを使用したシステム設定 . . . 53
1.2 コネクタパネル . . . 53
1.3 リモート制御用のTCP **Port**の設定 . . . 54
1.4 プログラムメッセージ構造 . . . 55
1.5 プログラムメッセージユニット . . . 55
1.6 応答メッセージ構造 . . . 59
1.7 ネットワークマスタのレジスタ構成 . . . 62
1.8 ステータスレジスタのレジスタモデル . . . 63
1.9 ステータスバイトレジスタとサービスリクエストイネーブルレジスタの構成 . . . 64
1.10 標準イベントステータスレジスタと標準イベントステータスイネーブルレジスタの構成 . . . 65
1.11 クエスチョナブルステータスレジスタの構成 . . . 67
1.12 オペレーションステータスレジスタの構成 . . . 68
1.13 ネットワークマスタ固有のステータスレジスタの構成 . . . 69
1.14 ポートステータスレジスタの構造 . . . 69
1.15 インタフェースのアラームおよびエラーステータスレジスタの全般的な構造 . . . 70
1.16 PuTTYで [**Implicit CR in every LF**] をオンにする . . . 73
1.17 機器の**IP Address** . . . 74
1.18 PuTTYでの宛先の指定と接続の開始（**Open**） . . . 74
1.19 PuTTYとの接続の確立 . . . 75
1.20 データビット . . . 76
1.21 物理ポートと論理ポート番号の対応（3ポート） . . . 76
1.22 物理ポートと論理ポート番号の対応（1ポート） . . . 77
1.23 物理ポートと論理ポート番号の対応（2ポート） . . . 77

2.1 INST:STAR は自動的に 接続して，開始アプリケーションサーバを選択します 100
2.2 別のクライアントセッションを 接続する前に，最初のクライアントセッションを切断する必要があります 100
2.3 複数のアプリケーションサーバに接続している場合は，クライアントセッションはどのアプリケーションサーバにアプリケーション固有コマンドを送信するか選択します 100

Chapter 1

概要

ネットワークマスタリモート制御機能では，内蔵Ethernetサービスインタフェースがサポートされます。ソフトウェア仕様は，SCPI（Standard Commands for Programmable Instruments）バージョン1999に基づくIEEE488.2標準に準拠しています。

ネットワークマスタは，外部コントローラに接続されると自動測定機器になります。

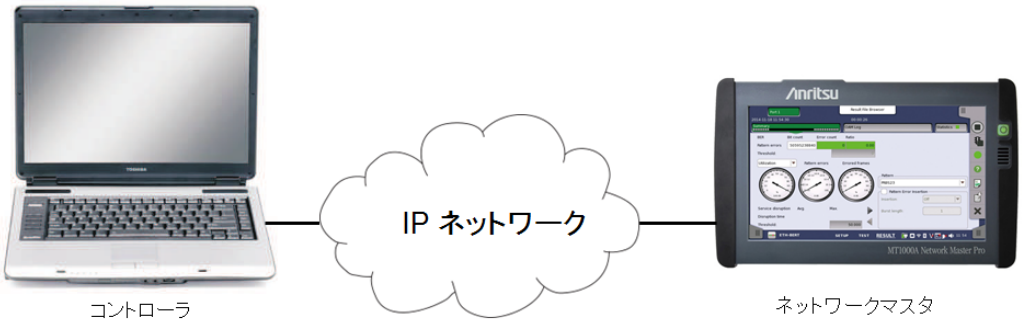


図 1.1: Ethernetを使用したシステム設定

1.1 Ethernetベースのリモート制御

1.1.1 ケーブルの接続

Ethernetサービスインタフェースのリモート制御オプションを使用するには，Ethernetケーブルを左側パネルのEthernetコネクタに接続します。

図 1.2: コネクタパネル

1.1.2 Ethernetリモート制御の設定

ポート番号

TCPポート番号を変更するには（有効な範囲については表 1.1を参照），[**TCP Port**] フィールドに数値を入力します（図 1.3参照）。

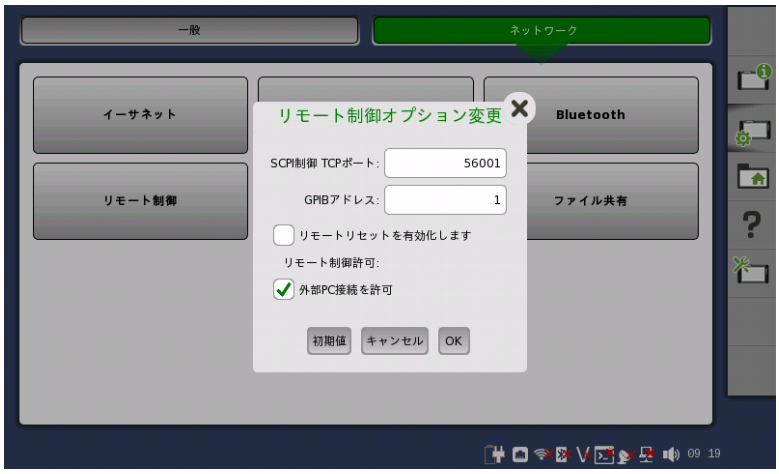


図 1.3: リモート制御用のTCP **Port**の設定

表 1.1: 許容されるTCPポート範囲

設定項目	説明	許容される範囲
ポート番号	TCPポート番号	1024 to 65535 (default: 56001)

1.1.3 通信バッファ

入出力ストリームがバッファされます。TCP受信バッファ（87380バイト）とTCP送信バッファ（16384バイト）に加えて，32エントリの共通コマンド/応答バッファが2つのストリームにより共有されます。各バッファエントリには，最大4 KBの複合プログラムメッセージまたは最大64 KBの応答メッセージを保持できます。

<ARBITRARY BLOCK PROGRAM DATA>として転送されるプログラムデータは内部バッファを通過しませんが，TCP受信バッファから内部ファイルシステムに直接ストリーミングされます。<DEFINITE LENGTH ARBITRARY BLOCK RESPONSE DATA>型の応答データと同様，内部ファイルシステムからTCP送信バッファに直接ストリーミングされます。

1.2 プログラムメッセージ

プログラムメッセージは，図 1.4に示すように，ネットワークマスタに送信されるリモートコマンドです。

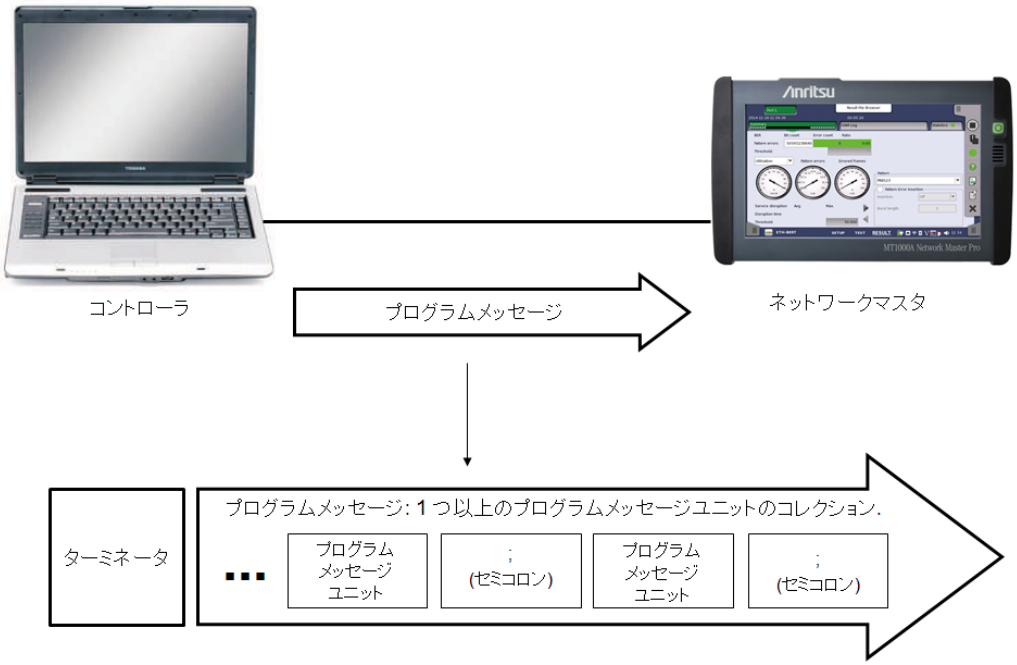


図 1.4: プログラムメッセージ構造

プログラムメッセージは，1つ以上のプログラムメッセージユニットをセミコロン（;）で区切った形で構成されます。セミコロンの前後に空白文字があっても無視されます（空白文字に意味はありません）。プログラムメッセージユニットの詳細については，1.2.1節の「プログラムメッセージユニット」を参照してください。
プログラムメッセージがネットワークマスタに送信されると，末尾にターミネータが付加されます。ネットワークマスタは，ターミネータを検出することでプログラムメッセージを受信します。ターミネータについては，1.2.4節の「プログラムメッセージターミネータ」を参照してください。

ネットワークマスタは，メッセージターミネータを含めて長さが最大4096文字のプログラムメッセージを処理できます。

1.2.1 プログラムメッセージユニット

プログラムメッセージユニットは，プログラムヘッダーとプログラムデータで構成されます。図 1.5を参照してください。

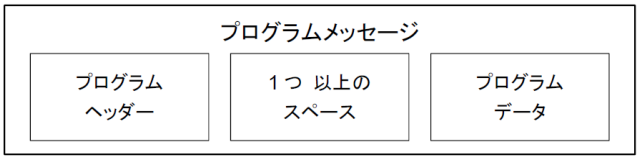


図 1.5: プログラムメッセージユニット

プログラムヘッダーとプログラムデータの間には1つ以上のスペースが必要です。ネットワークマスタは，スペースを使用してプログラムヘッダーとプログラムデータを認識します。プログラムヘッダーの前の1つ以上のスペースは無視されます。

1.2.2 プログラムヘッダー

プログラムヘッダーは，コントローラからネットワークマスタに送信されるコマンドメッセージユニットの機能を指定します。プログラムヘッダーには次の2つの種類があります。

- コマンドメッセージユニットのプログラムヘッダー。
- クエリメッセージユニットのプログラムヘッダー。コマンドメッセージユニットのヘッダーと似ていますが，常に疑問符「?」が後ろに付きます。

ネットワークマスタでは，IEEE488.2標準で定義された一般的なコマンドの一部がサポートされます。それらの一般的なコマンドは，常にアスタリスク「*」が先頭に付く点が特殊です（例: `*IDN?`）。他のすべてのコマンドは，「デバイス固有のコマンド」と呼ばれます。デバイス固有のコマンドは，複数の<program mnemonic>（これ以降は「ニーモニック」と呼びます）で構成されており，それぞれコロン（:）で区切られます。

[:]<program mnemonic>[:<program mnemonic>]... e.g. `SYSTem:TIME`

ニーモニックは，大文字と小文字で構成される文字列です。ニーモニックの大文字部分は，ニーモニックの短い形式とも呼ばれます。

- 長い形式のプログラムヘッダー: `INSTrument:STARt`
- 短い形式のプログラムヘッダー: `INST:STAR`

ネットワークマスタは，短い形式だけが送信された場合でもニーモニックを認識します。たとえば，`INST`が送信されると，ニーモニック`INSTrument`は通常のニーモニックとして認識されます。

このようにして，長い形式と短い形式のニーモニックを認識するために大文字と小文字が使用されます。ネットワークマスタは，プログラムヘッダーを読み取るとき大文字と小文字を区別しません。ただし，ネットワークマスタは短い形式のニーモニックか，長い形式の完全なニーモニックのみ受け入れます。したがって，`INSTru`は有効なニーモニックではありません。次のプログラムヘッダーはすべて受け入れられ，同じと見なされます。

- `SYSTEM:GPS:NSATELLITES?`
- `system:gps:nsatellites?`
- `SySteM:GpS:NsAtElLiTeS?`
- `syst:GPS:nsat?`

1.2.3 プログラムデータ

プログラムデータは，コマンドメッセージユニットで指定されたパラメータとしてプログラムヘッダーの後に送信されます。この操作マニュアルでは，プログラムデータの形式を示すため，表 1.2にある表記を使用しています。ほとんどはIEEE488.2標準で定義されています。

表 1.2: 許容されるプログラムデータ

プログラムデータのタイプ	説明
<BOOLEAN PROGRAM DATA>	IEEE488.2で定義されています。 オン/オフ，有効/無効，はい/いいえを指定します。 オン/有効状態を指定するには，{ON|1}と設定します。 オフ/無効状態を指定するには，{OFF|0}と設定します。
<NUMERIC PROGRAM DATA>	IEEE488.2で定義されているように，<DECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA>と<NON-DECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA>で構成されます。 ネットワークマスタは，<NUMERIC PROGRAM DATA>の10進数エントリと非10進数エントリの両方を受け入れます。

次のページへ続く...

...前のページから続く

プログラムデータのタイプ	説明
<DECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA>	IEEE488.2で定義されています。 <NR1>,<NR2>と<NR3>の10進数値で構成されます。 <NR1> は，整数値です。 <NR2> は，固定小数点形式の数値です。 <NR3> は，浮動小数点形式の数値です。 例: <NR1>: 123 <NR2>: -123.456 <NR3>: 1.23E-3
<NONDECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA>	IEEE488.2で定義されています。 <HEXADECIMAL>，<OCTAL>，または<BINARY>のプログラムデータで構成されます。 詳細については以下を参照してください。

<HEXADECIMAL>	以下のIEEE488.2で定義された16進数形式に従います。
	`#{H|h}{A|a|B|b|C|c|D|d|E|e|F|f|<digit>}...`
	<digit> は，値の範囲が0x30〜0x39（10進数では48〜57）のASCII文字です。つまり，0〜9の数値です。
	例:
	`#h1234ABCD`
	`#Hfe1a9`

<OCTAL>	次のように，IEEE488.2で定義された8進数形式に従います。
	`#{Q|q}{0|1|2|3|4|5|6|7}...`
	例:
	`#q12345670`
	`#Q77`

<BINARY>	以下のIEEE488.2で定義されたバイナリ形式に従います。
	`#{B|b}{0|1}...`
	例:
	`#b10101010`
	`#B110`

<STRING PROGRAM DATA>	IEEE488.2で定義されています。
	1組の一重引用符（'）または二重引用符（"）で囲まれた文字列。
	
	例:
	`"Network Master"`
	`'Testing the network'`

<CHARACTER PROGRAM DATA>	IEEE488.2で定義されています。 選択範囲の複数のニーモニックを指定します。プログラムヘッダーのニーモニックと同様，ニーモニック<CHARACTER PROGRAM DATA>には短い形式と長い形式があります。ネットワークマスタは，短い形式と長い形式の両方を受け入れます。 詳細については，このマニュアルの後の章にあるネットワークマスタ固有のコマンドに関する詳しい説明を参照してください。

1.2.4 プログラムメッセージターミネータ

プログラムメッセージターミネータは，プログラムメッセージの末尾であることを示しています。ネットワークマスタは，ターミネータを受信するとプログラムメッセージが完了したと見なし，メッセージの処理を開始します。ターミネータは，必ずプログラムメッセージの末尾に付加する必要があります。ネットワークマスタの場合，プログラムメッセージターミネータは次のとおりです。

[<WHITE SPACE>]{NL}（Ethernetベースのリモート制御の場合）

<WHITE SPACE> は，値の範囲が0x00～0x09または0x0B～0x20（10進数の0～9または11～32）の1つ以上のASCII文字です。これらの範囲には，ASCII制御文字とスペースが含まれます。ただし，NL（改行）を除きます。<WHITE SPACE>には，CR（0x0D）（10進数の13）が含まれているため，{CR}{NL}もEthernetベースのリモート制御のネットワークマスタによりターミネータとして解釈されます。これは，従来のモデルとの互換性を保つためです。

1.2.5 複合プログラムメッセージ

複合ヘッダーは，ネットワークマスタによりサポートされます。複合ヘッダーの使用例を次に示します。
次のような3つのプログラムメッセージユニットがあるとします。

```
SYSTem:TIME?
SYSTem:DATE?
SYSTem:GPS:NSATellites?
```

これらは，次のように1つのプログラムメッセージとして結合できます。

```
SYSTem:TIME?; :SYSTem:DATE?; :SYSTem:GPS:NSATellites?
```

あるいは，単に次のようにすることもできます。

```
SYSTem:TIME?; DATE?; GPS:NSATellites?
```

（2番目と3番目のプログラムデータユニットでは，ニーモニックSYST:を省略できます）
複合ヘッダーの詳細については，IEEE488.2標準の付録Aを参照してください。

1.2.6 シーケンシャル実行

ネットワークマスタは，一度に1つのプログラムメッセージユニットを処理し，プログラムメッセージ内の配置と同じ順序で処理します。現在のプログラムメッセージの処理が完了するまで，新しいプログラムメッセージの処理は開始しません。

1.3 応答メッセージ

応答メッセージは，クエリへの応答としてネットワークマスタからコントローラに送信されるメッセージです。図 1.6を参照してください。

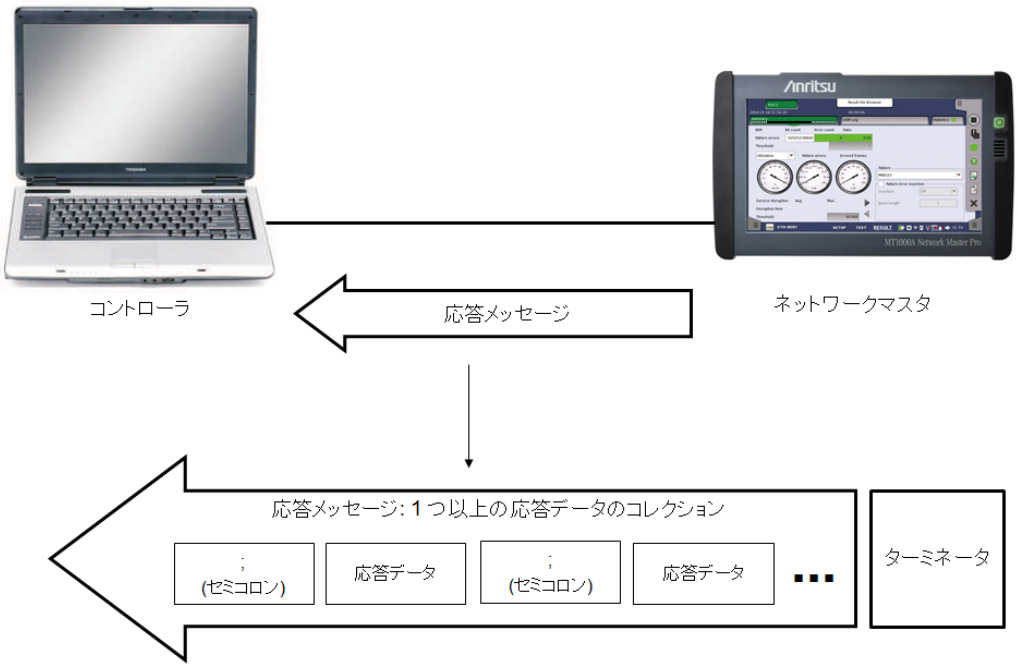


図 1.6: 応答メッセージ構造

応答メッセージは，1つ以上の応答データで構成され，それぞれセミコロン（;）で区切られます。応答メッセージは，応答メッセージターミネータで終端処理されます。

1.3.1 応答データ

応答データは，コントローラから受信したクエリに対する応答としてネットワークマスタにより返されるデータです。表 1.3に，このマニュアルで使用される応答データの例を示します。

表 1.3: ネットワークマスタのレスポンスデータ

レスポンスデータのタイプ	説明
<BOOLEAN RESPONSE DATA>	SCPI-99で定義されています。 オン/オフ，有効/無効，はい/いいえを指定します。 「1」が返された場合，オン/有効状態を示しています。 「0」が返された場合，オフ/無効状態を示しています。

<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>	IEEE488.2で定義されています。
	10進数の整数値を指定します。
	例:
	`123`
	`-500`

<NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>	IEEE488.2で定義されています。
	固定小数点形式の数値を指定します。
	例:
	`123.45`
	`-500.0`

次のページへ続く...

...前のページから続く

レスポンスデータのタイプ	説明

<NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>	IEEE488.2で定義されています。
	浮動小数点形式の数値を指定します。
	例:
	`1.23E3`
	`-5.67E-4`

<HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>	以下のIEEE488.2で定義された16進数形式に従います。
	
	`#H{A|B|C|D|E|F|<digit>}...`
	<digit> は，値の範囲が0x30〜0x39（10進数の48〜57）のASCII文字（0〜9の数値）です。
	例:
	`#H0011EEFF`

<BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>	以下のIEEE488.2で定義されたバイナリ形式に従います。
	`#B{0|1}...`
	例:
	`#B10101010`

<STRING RESPONSE DATA>	IEEE488.2で定義されています。 1組の二重引用符（”）で囲まれた文字列。 例: `"Network Master - Testing the network."`
<CHARACTER RESPONSE DATA>	IEEE488.2で定義されています。 選択範囲の複数のニーモニックを指定します。プログラムヘッダーのニーモニックと同様，ニーモニック<CHARACTER RESPONSE DATA>には短い形式と長い形式があります。ネットワークマスタは，常に短い形式を返します。詳細については，このマニュアルで後述する，ネットワークマスタ固有のコマンドに関する詳しい説明を参照してください。
<EXPRESSION RESPONSE DATA>	IEEE488.2で定義されています。 ネットワークマスタにより定義された一連の<RESPONSE DATA>要素。それぞれカンマ（,）で区切られ，括弧のセットで囲まれます。 例: `(2,0.5),(3,0.25),(4,1.75)` 詳細については，ネットワークマスタ固有のコマンドに関する詳しい説明を参照してください。
<DEFINITE LENGTH ARBITRARY BLOCK RESPONSE DATA>	IEEE488.2で定義されています。 この応答データ型は，機器がバイナリデータ（通常はPDFファイル）をコントローラにストリーミングする際に使用されます。次のように定義されます。 #<nonzero digit><digits><8 bit data bytes> , <nonzero digit> は，範囲が1〜9の単一のASCII文字です。これは，<digits>の長さをバイト数で表しています。 <digits> は，範囲が0〜9の複数のASCII文字です。これらの文字を合わせると，後続のデータバイト数の10進数表現になります。 例: `#49137<9137 bytes of binary data>`

1.3.2 応答メッセージターミネータ

応答メッセージターミネータは，応答メッセージの末尾であることを示しています。ネットワークマスタは，応答メッセージの末尾にターミネータを付加して，メッセージの末尾であることを示します。ネットワークマスタの場合，応答メッセージターミネータは{NL}です。

1.3.3 プロンプト

Ethernetベースのリモート制御の場合，プログラムメッセージのすべてのコマンドが完了したときに，ネットワークマスタでプロンプトを返すこともできます。プロンプトは，応答メッセージ（ある場合）の後に挿入されます。リモート制御インタフェースのコマンドラインに手動でコマンドを入力する場合は，プロンプトを有効にすると役立ちます。挿入されるプロンプトは次のとおりです。

```
SCPI:>
```

1.4 ステータス

ネットワークマスタには，エラーの発生やコマンドの実行状況など機器の状態を表示するレジスタがあります。ここではそのレジスタを説明します。

1.4.1 ステータスレジスタの構成

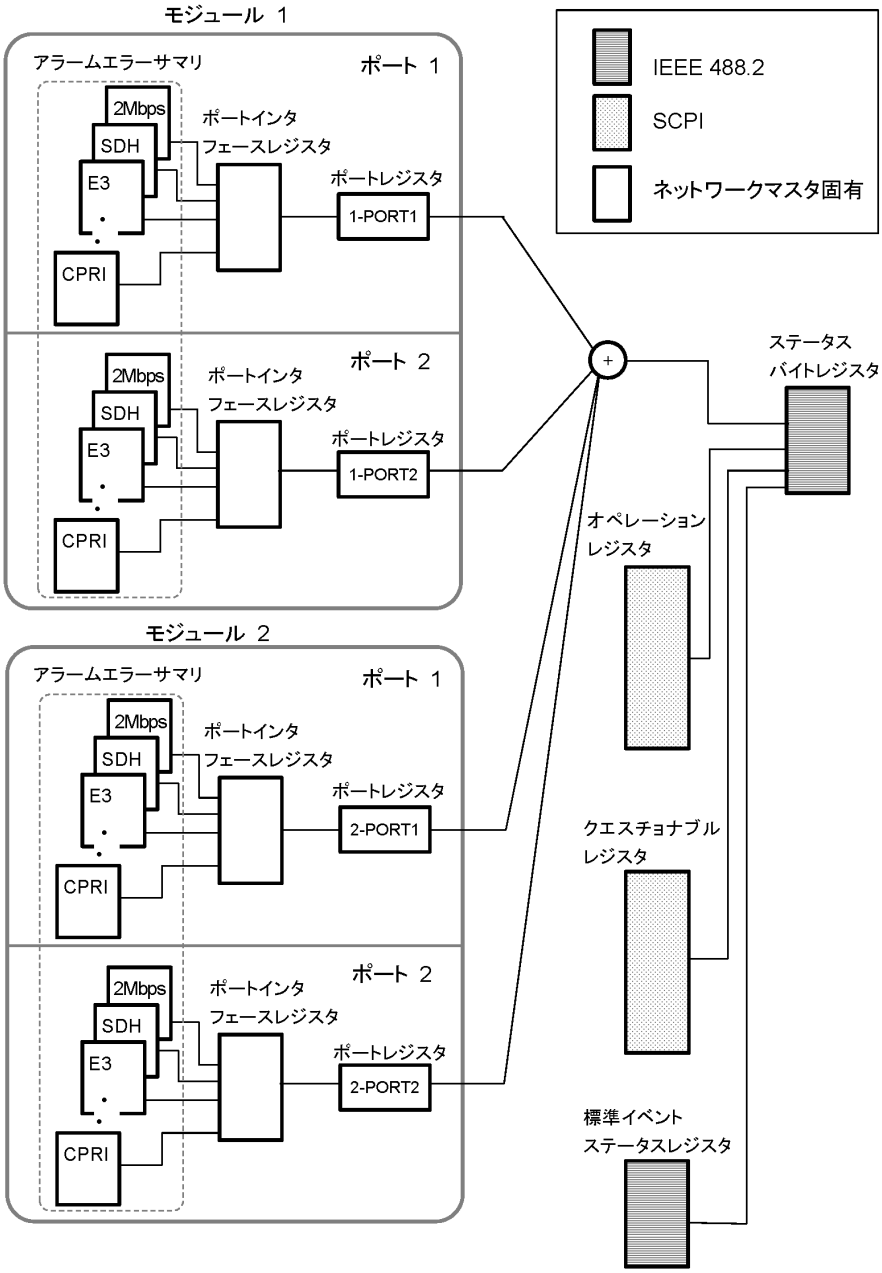


図 1.7: ネットワークマスタのレジスタ構成
(⊕：論理OR)

各レジスタは8ビットまたは16ビットのデータを持ちます。各レジスタにはビットイネーブルレジスタが対になって用意されています。

SCPI規定ステータスレジスタとネットワークマスタ固有のステータスレジスタのレジスタモデルを，図1.8に示します。

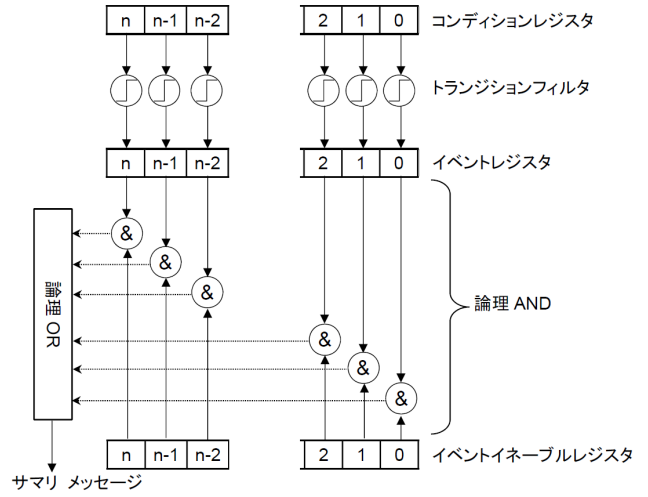


図 1.8: ステータスレジスタのレジスタモデル

コンディションレジスタ

デバイスの状態をモニタし，デバイスの状態に応じてリアルタイムに変化します。そのため，このレジスタは状態の記憶を行いません。

トランジションフィルタ

コンディションレジスタの内容をイベントレジスタに設定します。トランジションフィルタにはコンディションレジスタのいずれの変化を評価するかによって，下記の 3 とおりがあります。

- 正方向変化：対応する条件が偽から真に変化したときのみイベントが真になります。
- 負方向変化：対応する条件が真から偽に変化したときのみイベントが真になります。
- 両方向変化：正／負いずれかの方向の変化が生じたときにイベントが真になります。

ネットワークマスタ固有のステータスレジスタのトランジションフィルタは，「ポジティブトランジション」条件にロックされます。これは，条件ビットが0から1に変化するとイベントが生成されることを意味します。トランジション条件を変更することはできません。

イベントレジスタ

イベントレジスタには，トランジションフィルタの出力が格納されます。これらのレジスタは，読み取り時にクリアされます。

イベントイネーブルレジスタ

対応するイベントレジスタのどのビットがセットされたときにサマリメッセージを真にするかを選択します。
ネットワークマスタ固有のイベントイネーブルレジスタは，読み取りまたは書き込みすることはできません。すべて0に設定されているとき，電源がオンになります。イベントイネーブルレジスタを有効にし，サマリメッセージの生成を有効にするには，`STATus:PRESet` コマンドを送信する必要があります。`STATus:PRESet` コマンドは，イベントイネーブルレジスタ内のすべてのビットを1に設定します。

1.4.2 IEEE488.2規定ステータスレジスタ

ステータスバイト

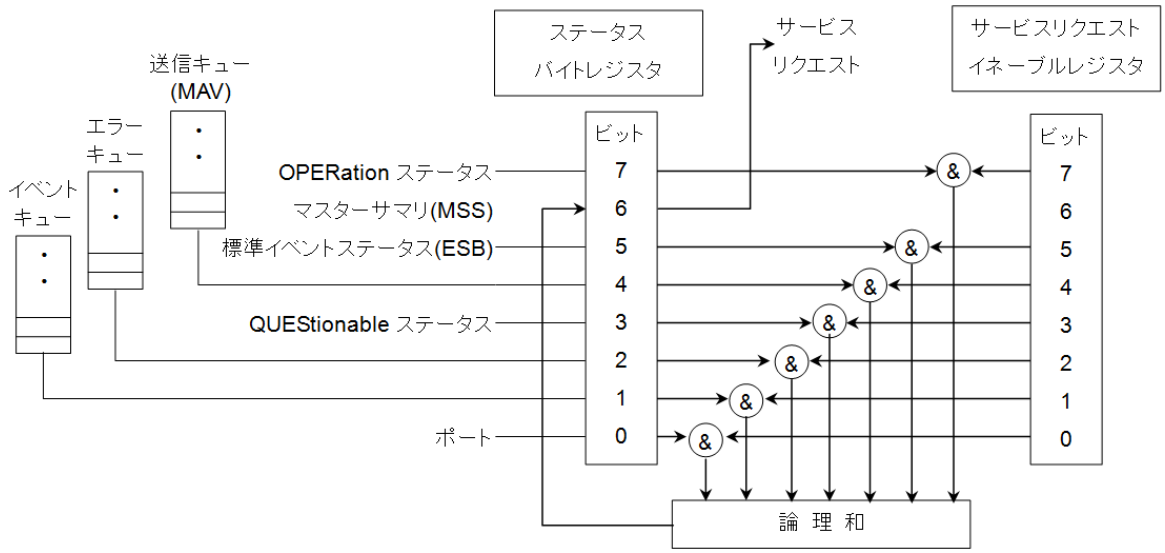


図 1.9: ステータスバイトレジスタとサービスリクエストイネーブルレジスタの構成

注：
サービスリクエストは，GPIBインタフェース (J1667A GPIB-USB Converter) のときに使用できます。
ステータスバイトレジスタの詳細については，83ページの2.2.8節を参照してください。

表 1.4: ステータスバイトレジスタ内のビット

Bit	名称	説明
7	OPERation	オペレーションステータスレジスタ。 2.5.2節で説明されている`STATus:OPERation:ENABle`コマンドを使用して，このサマリメッセージの生成を有効にします。
6	マスターサマリ(MSS)	マスターサマリステータスメッセージ。 2.2.7節で説明されている`*SRE`コマンドを使用して，このサマリメッセージの生成を有効にします。
5	標準イベント(ESB)	標準イベントステータスレジスタのサマリメッセージビット。 2.2.2節で説明されている`*ESE`コマンドを使用して，このサマリメッセージの生成を有効にします。
4	出力キュー(MAV)	出力キューのサマリメッセージビット。
3	QUEStionable	クエスチョナブルステータスレジスタのサマリメッセージビット。 2.5.8節で説明されている`STATus:QUEStionable:ENABle`コマンドを使用して，このサマリメッセージの生成を有効にします。
2	エラーキュー	接続されているすべてのアプリケーションサーバのためのエラーキューのサマリメッセージビット 2.4.18節で説明されている`INSTrument:ERRor[:NEXT]?`コマンドを使用して，メッセージを取得します。
1	イベントキュー	現在選択されているアプリケーションサーバーのイベントキューのサマリメッセージビット。 2.3.2節で説明されている`SYSTem:ERRor[:NEXT]?`コマンドを使用して，メッセージを取得します。
0	ポート	ポートイベントサマリレジスタのサマリメッセージビット。 2.5.16節で説明されている`STATus:PRESet`コマンドと，2.5.13節で説明されている`STATus:PORT:ENABle`コマンドを使用して，このサマリメッセージの生成を有効にします。

標準イベントステータス

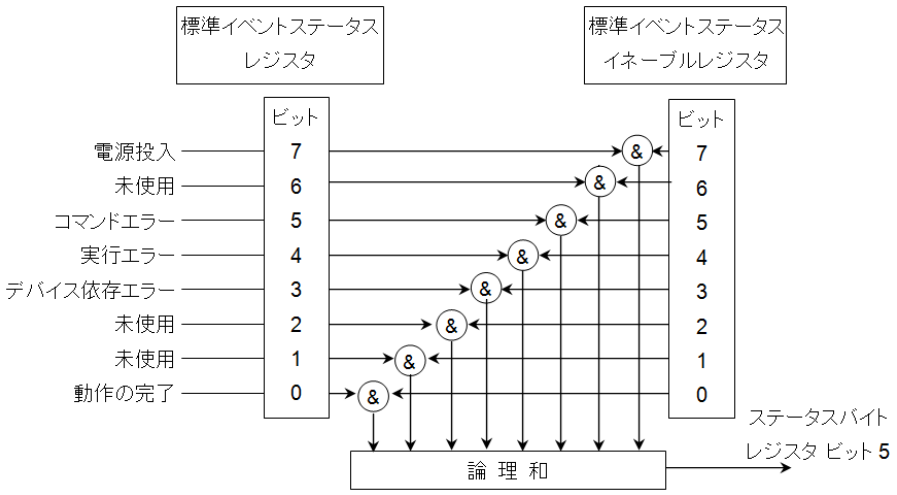


図 1.10: 標準イベントステータスレジスタと標準イベントステータスイネーブルレジスタの構成

表 1.5: 標準イベントステータスレジスタ内のビット（使用されていないビットはリストされません）

Bit	名称	説明
7	電源オン	外部電源が接続されると，条件ビットが1に変更されます。
5	コマンドエラー	不明なコマンドかエラーコマンドを受信すると，条件ビットが1に変更されます。
4	実行エラー	コマンドが正しく実行されないと，条件ビットが1に変更されます。
3	デバイス依存エラー	必要なSWまたはHWオプションがないか，エラー/イベントキューがいっぱいになると，条件ビットが1に変更されます。
0	オペレーション完了	`*OPC`コマンドを受信すると，条件ビットが1に変更されます。

すべての条件ビットは，設定された後すぐに0に戻ります。これは，ビットを確認するには，イベントレジスタを読み取る必要があることを意味します。デバイス依存エラー，実行エラー，およびコマンドエラーが何によってトリガされるかの詳細については，66ページの「エラー/イベントキュー」セクションを参照してください。

標準イベントステータスの詳細については，80ページの2.2.2節を参照してください。

エラー/イベントキュー

予期しないエラーやイベントが発生した場合，エラー/イベントキューにエントリが追加されます。このキューには，4のエラーまたはイベントを保持できます。キューがオーバーフローした場合，最も新しいイベントが破棄されます。キューが空ではない場合，ステータスバイトのビット2にあるサマリメッセージは1です。表 1.6に，キューに挿入される各種エラーおよびイベントの概要を示します。

表 1.6: エラー/イベントキューで発生する可能性があるエラーとイベント

エラーの番号	エラーの説明
0	エラーなし（キューが空の場合）
コマンドエラー（コマンドエラービットが同時に設定されます）	
-100	コマンドエラー
-102	構文エラー
-104	データ型エラー
-115	予期しないパラメータ数
-130	接尾辞エラー
-131	無効な接尾辞
-138	接尾辞不許可
実行エラー（実行エラービットが同時に設定されます）	
-200	実行エラー
-220	パラメータエラー
-221	設定が競合
-222	データが範囲外
-224	無効なパラメータ値
-250	マスストレージエラー
デバイス依存エラー（デバイス依存エラービットが同時に設定されます）	
1	オプションなし
-350	キューのオーバーフロー

イベントキューの詳細については，105ページの2.4.18節を参照してください。
エラーキューの詳細については，84ページの2.3.2節を参照してください。

1.4.3 SCPI規定ステータスレジスタ

クエスチョナブルステータス

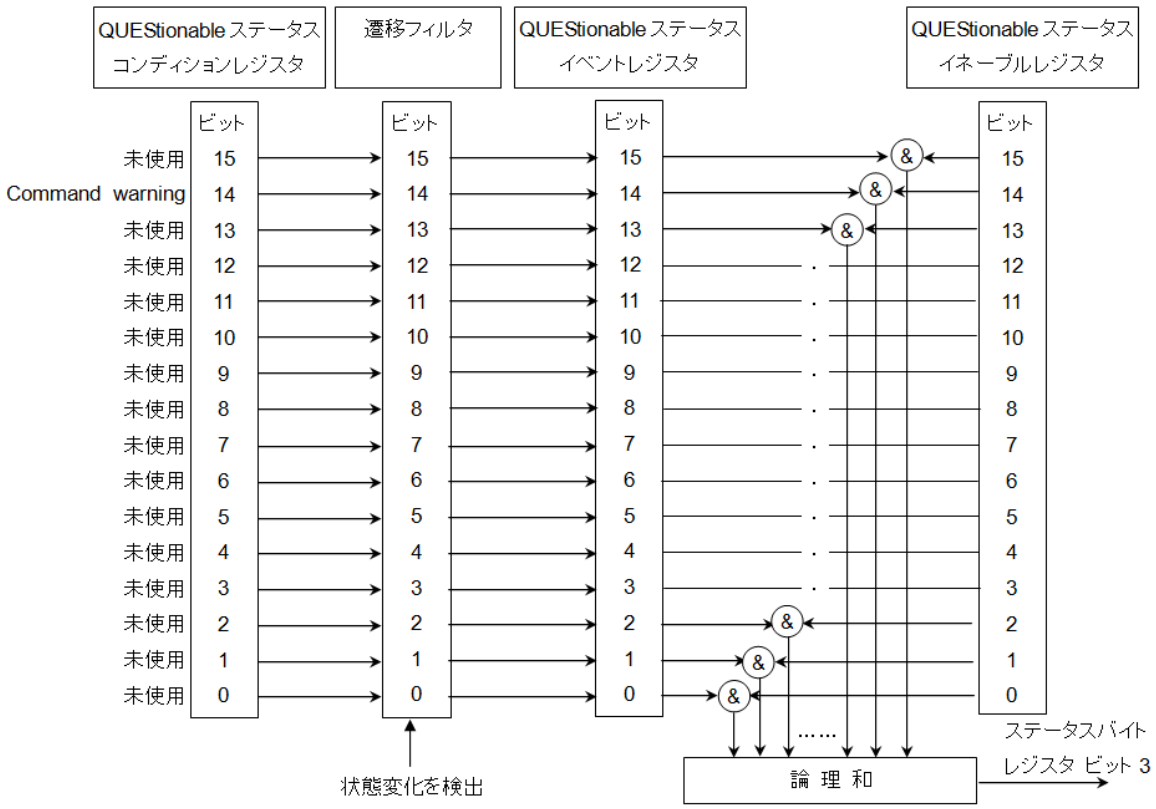


図 1.11: クエスチョナブルステータスレジスタの構成

表 1.7: クエスチョナブルステータスレジスタ内のビット（使用されていないビットはリストされません）

Bit	名称	説明
14	Command warning	測定ができないコマンドを実行している場合は，ビットは1に変更されます。

クエスチョナブルステータスレジスタの詳細については，110ページの2.5.6節を参照してください。

オペレーションステータス

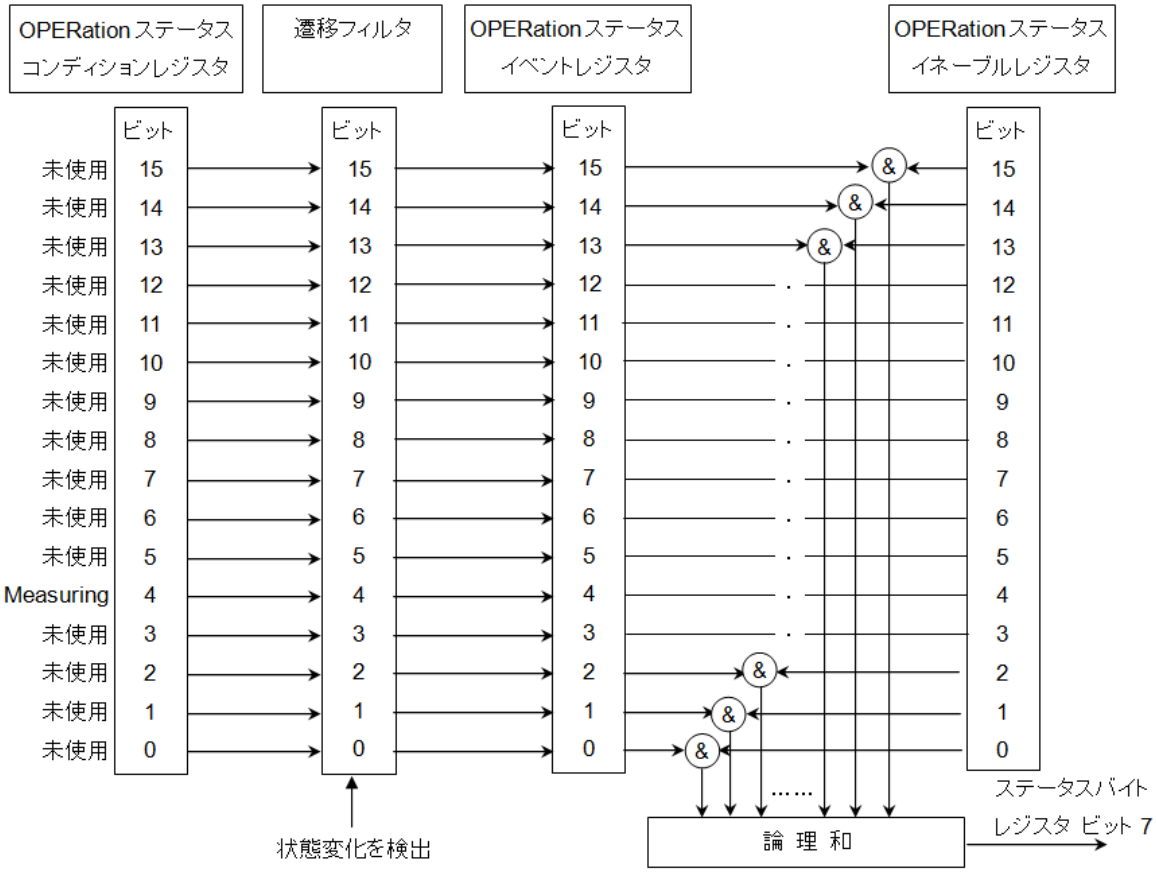


図 1.12: オペレーションステータスレジスタの構成

表 1.8: オペレーションステータスレジスタ内のビット（使用されていないビットはリストされません）

Bit	名称	説明
4	Measuring	アプリケーションサーバが測定またはテストを実行している場合は，測定状態のビットは1に変更されます。測定またはテストが停止した場合は，測定状態のビットは0に変更されます。

オペレーションステータスレジスタの詳細については，108ページの2.5.1節を参照してください。

1.4.4 ネットワークマスタ固有のステータスレジスタ

図 1.13に，ネットワークマスタ固有のステータスレジスタの構造を示します。

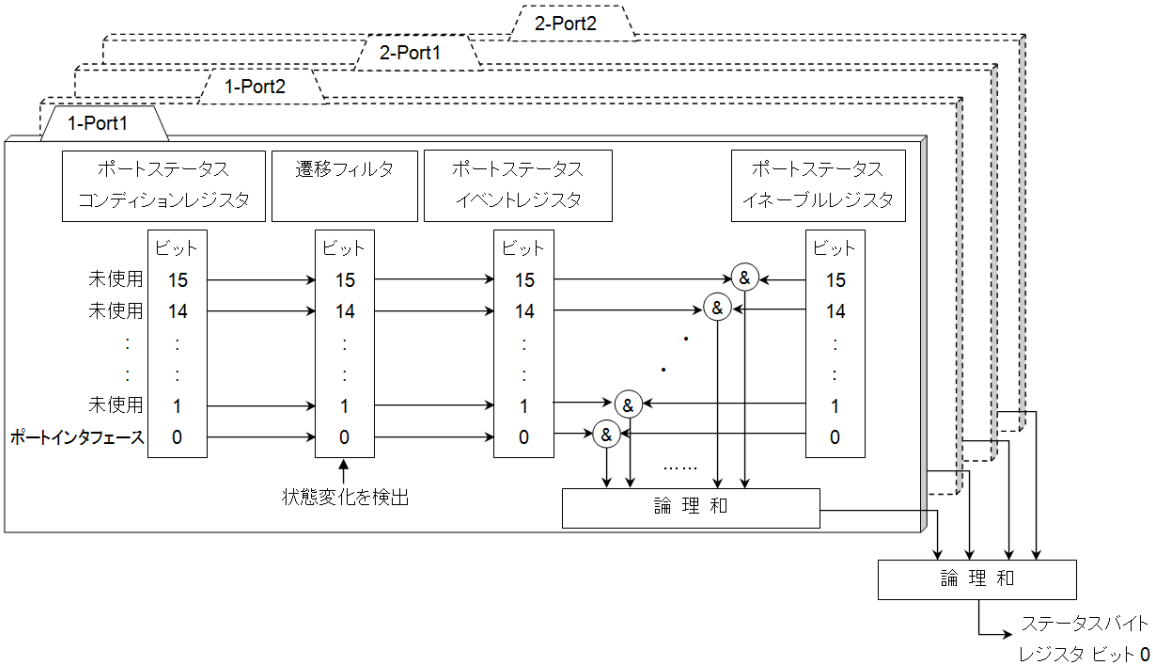


図 1.13: ネットワークマスタ固有のステータスレジスタの構成

ポートステータスレジスタは2つあります（ネットワークマスタの各ポートに1つずつ）。ポートステータスレジスタには，アクティブなインタフェースのAESummaryレジスタに集約されます。ポートステータスレジスタは，ステータスバイトのビット0に集約されます。図 1.14を参照してください。

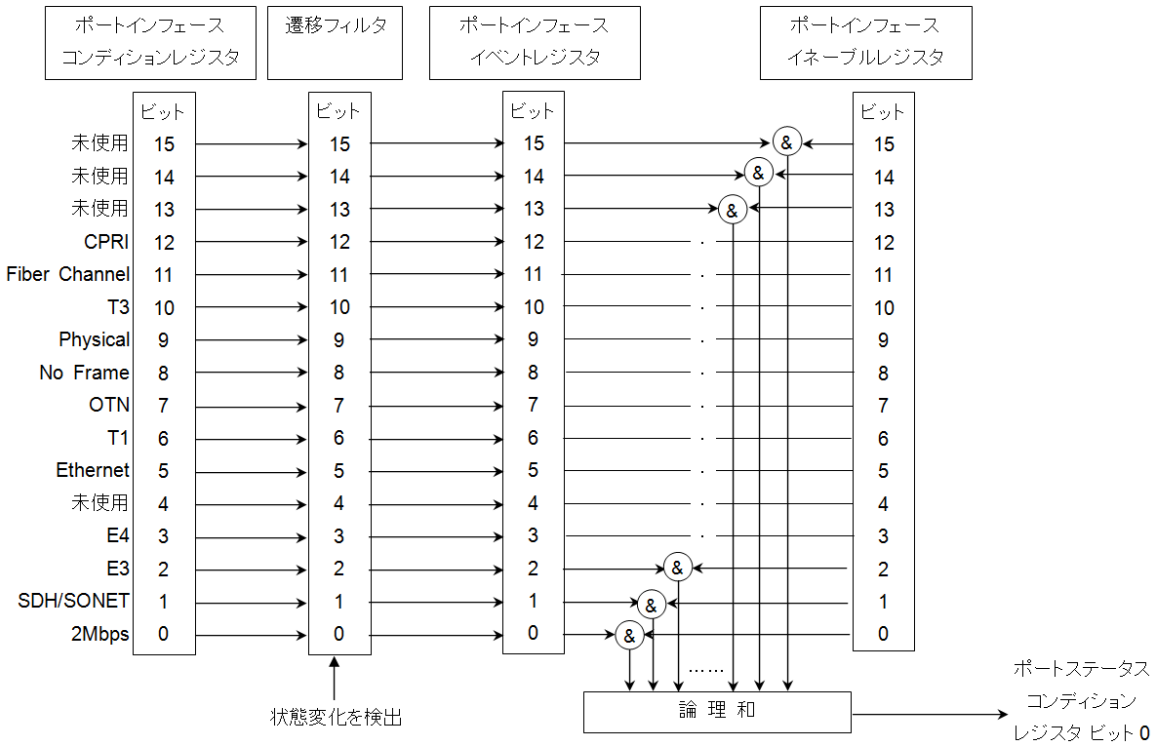


図 1.14: ポートステータスレジスタの構造

サマリレジスタ

サマリレジスタ(AESummary)はアラーム，エラーイベントレジスタおよび，下位のサマリレジスタのイベントレジスタから要約されたステータスが格納されます。（図 1.15参照）。他のステータスレジスタと同様に，IEEE488.2のセクション11.4.2で定義されているレジスタモデルに従い，コンディションレジスタとイベントレジスから構成されます。また，サマリレジスタは下位のイベントレジスタから構成されるため，ポジティブトランジションの条件にロックされます。ネットワークマスタの一意のステータスレジスタは，すべてのインタフェースのアラームとエラーの報告に使用されます。各インタフェースには，現在のアラームおよびエラーステータスを表す1つ以上のレジスタがあります。これらのアラームおよびエラーレジスタは，それぞれ全般的なインタフェースサマリレジスタ（AESummery）に要約されます。図 1.15を参照してください。各レジスタの正確なレイアウトは，各インタフェースの [Status] セクションにあります。

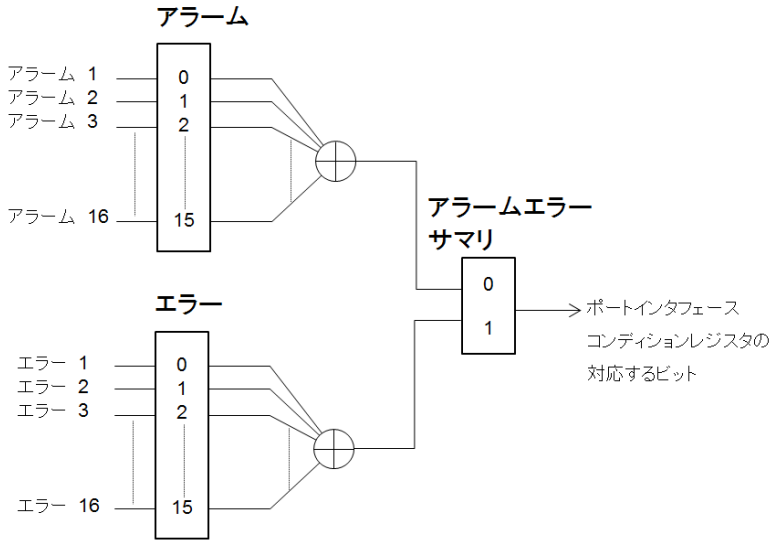


図 1.15: インタフェースのアラームおよびエラーステータスレジスタの全般的な構造

1.4.5 ステータスレジスタの読み取り，書き込み，クリア

次の2つの表に，各種ステータスレジスタとキューの読み取りと書き込みを行うことができるかどうかを示します。さらに，レジスタがクリアまたは有効化されるタイミングと方法も示します。

表 1.9: ステータスレジスタの読み取りと書き込み

レジスタ		読み取り	書き込み
IEEE488.2標準ステータスレジスタ	ステータスバイト	*STB?	不可
	サービルリクエストイネーブル	*SRE?	*SRE
	標準イベントステータス	*ESR? 読み取り後，レジスタの中身はクリアされます。	不可
	標準イベントステータスイネーブル	*ESE?	*ESE
SCPIにより定義されたステータスレジスタ	エラー/イベントキュー	SYST:ERR? 読み取り後，エラー/イベントはキューから削除されます。	不可
	オペレーションイベント	STAT:OPER? 読み取り後，レジスタの中身はクリアされます。	不可
	オペレーションイネーブル	STAT:OPER:ENAB?	STAT:OPER:ENAB
	クエスチョナブルイベント	STAT:QUES? 読み取り後，レジスタの中身はクリアされます。	不可
	クエスチョナブルイネーブル	STAT:QUES:ENAB?	STAT:QUES:ENAB
ネットワークマスタ固有のステータスレジスタ	コンディション	<Interface>:STAT:<Port>:<Register>:COND?	不可
	トランジションフィルタ	不可	不可
	イベント	<Interface>:STAT:<Port>:<Register>? 読み取り後，レジスタの中身はクリアされます。	不可
	イネーブル	不可	不可

表 1.10: 各種コマンド/イベントのステータスレジスタの動作

レジスタ		*RST	*CLS	PowerOn	STAT:PRES
IEEE488.2 標準ステータスレジスタ	ステータスバイト	変更なし	クリア	クリア	変更なし
	サービスリクエストイネーブル	変更なし	変更なし	クリア	変更なし
	標準イベントステータス	変更なし	クリア	クリア	変更なし
	標準イベントステータスイネーブル	変更なし	変更なし	クリア	変更なし
SCPIにより定義されたステータスレジスタ	エラー/イベントキュー	変更なし	クリア	クリア	変更なし
	オペレーションイベント	変更なし	クリア	クリア	変更なし
	オペレーションイネーブル	変更なし	変更なし	クリア	変更なし
	クエスチョナブルイベント	変更なし	クリア	クリア	変更なし
	クエスチョナブルイネーブル	変更なし	変更なし	クリア	変更なし
ネットワークマスタ固有のステータスレジスタ	コンディション	変更なし	変更なし	クリア	変更なし
	トランジションフィルタ	変更なし	変更なし	変更なし	変更なし
	イベント	変更なし	クリア	クリア	変更なし
	イネーブル	変更なし	変更なし	クリア	有効（すべて1）

注意事項

サマリレジスタのコンディションレジスタは，「ポジティブトランジション」条件にロックされます。そのため，アラームやエラーが発生した状態で，レジスタをクリア(*CLS)すると，アラームやエラーが発生していてもレジスタは0にクリアされた状態になります。

1.5 コントローラの例

このセクションでは，コントローラをネットワークマスタ機器に接続する方法の1つの例について説明します。

1.5.1 PuTTY

PuTTYは，Raw TCP接続をサポートする無料のTelnet/SSHクライアントです。 PuTTYを使用すると，機器への端末エミュレーションアクセスが可能になります。 PuTTYを使用するときは，プロンプトを有効にすることをお勧めします。 PuTTYでは，`MEAS:EXP`コマンドなどのファイルストリーミングはサポートされません。
PuTTYは，http://www.chiark.greenend.org.uk/~sgtatham/putty/からダウンロードできます。

セットアップ

1. PuTTYをインストールします。
2. PuTTYを起動します。
3. PuTTY Configurationの**Category:**→**Terminal**で，[Implicit CR in every LF] をオンにします。

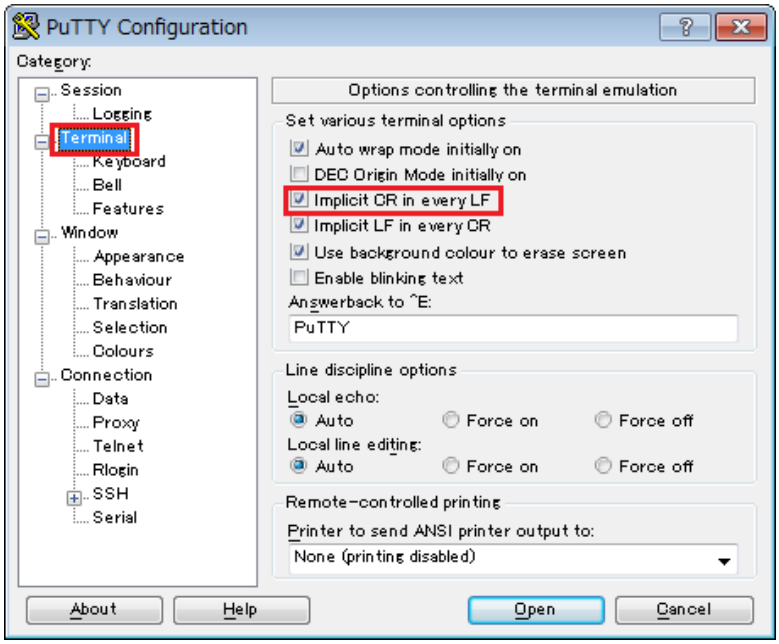


図 1.16: PuTTYで [**Implicit CR in every LF**] をオンにする

4. 機器のGUIで，機器の**IP Address**情報を見つけます。 図 1.17を参照してください。次に，その情報をPuTTYに入力します。図 1.18を参照してください。

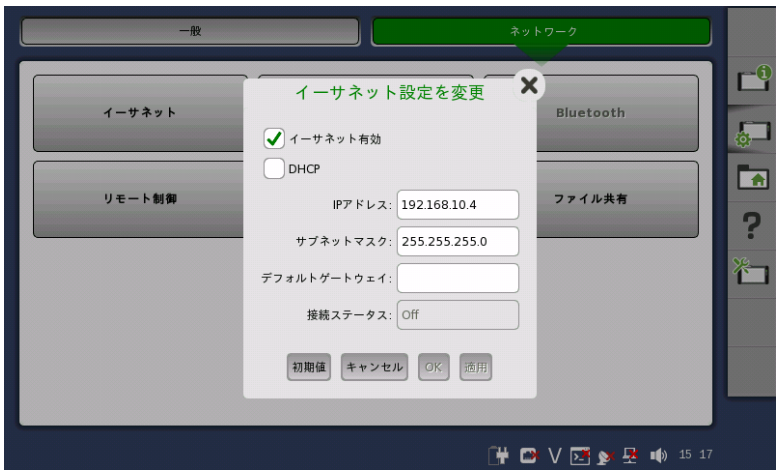


図 1.17: 機器の**IP Address**

5. PuTTYの**Port**フィールドに56001を入力し， **Connection type** にて，**Raw** を選択します。 図 1.18で，[**Open**] ボタンをクリックします。

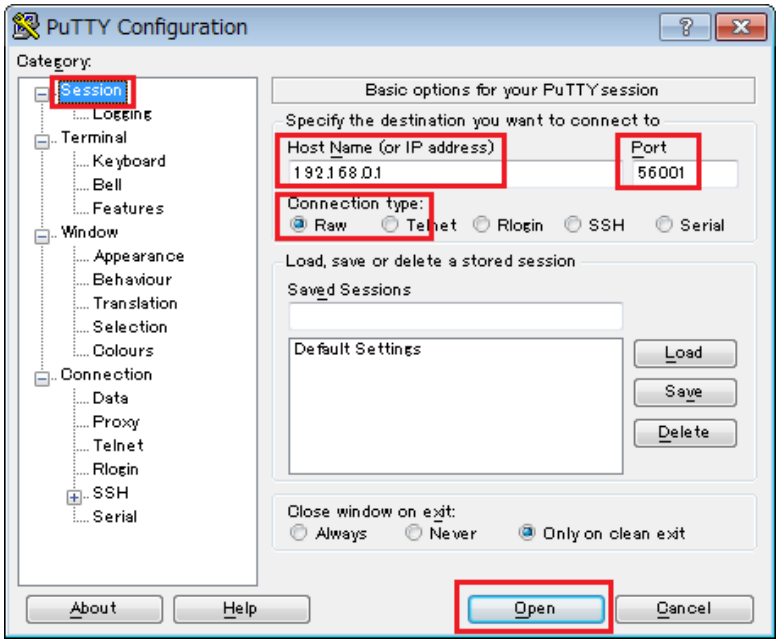


図 1.18: PuTTYでの宛先の指定と接続の開始（**Open**）

6. ウィンドウが表示されます。図 1.19を参照してください。

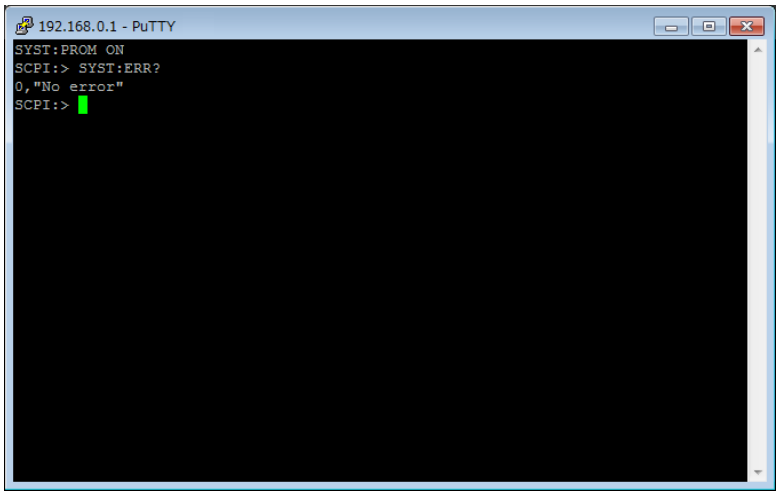


図 1.19: PuTTYとの接続の確立

1.6 定義

1.6.1 NaN（Not a Number）

NaNは，SCPI-99で定義されています。 NaNは，IEEE 754での定義に従って9.91E37 (<NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>) で表現されます。データがないことを表現するときもNaNが使用されます。

1.6.2 → Right Arrow

このドキュメントで使用される右矢印→には，次の意味があります。

- 矢印の左側にはクエリがあり，右側には戻り値があります。
  例: `TMBP:RX1:PATT?` → `PRBS11`

1.6.3 データビット（DB）

データビットはDBxと表現されます。ここで，xはレジスタ内のビットインデックスを表しています。DB1は常にLSBです。

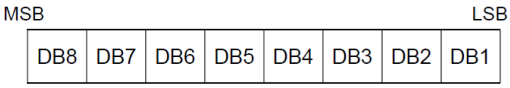


図 1.20: データビット

1.6.4 ポート番号（論理ポート）

SCPIコマンドで指定するポート番号<Pt>には，起動したアプリケーションごとに定義された論理ポートの番号を使用します。論理ポートの番号は，各アプリケーションが使用する物理ポートのモジュール，ポートの小さい順に1から順に番号が割り当てられます。

アプリケーション起動コマンドに対応する論理ポートの割り当て例

- INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT2,1-PORT1,2-PORT1 （図 1.21）
  物理ポート：論理ポート
  1-PORT1 ：PORT1
  1-PORT2 ：PORT2
  2-PORT1 ：PORT3

  2-PORT1に対してコマンドでCFPを設定する場合はOTN:TX<Pt>:INTerfaceの<Pt>を3にします。
  例: OTN:TX3:INT CFP

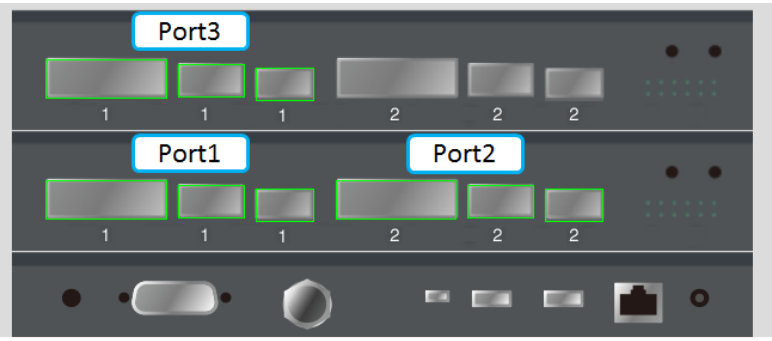


図 1.21: 物理ポートと論理ポート番号の対応（3ポート）

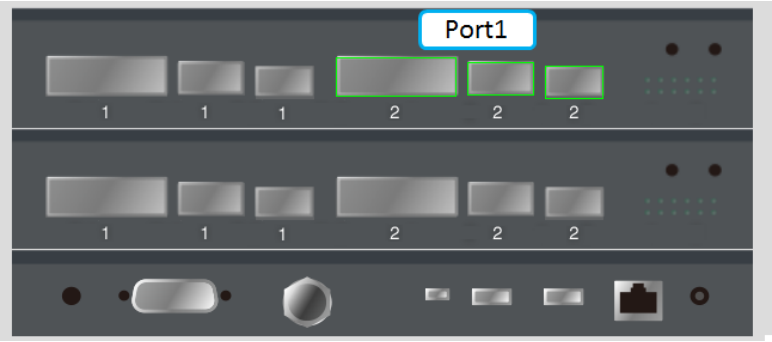


図 1.22: 物理ポートと論理ポート番号の対応（1ポート）

- INST:STAR TP-BERT-OTN,2-PORT2　（図 1.22）
  物理ポート：論理ポート
  2-PORT2　：PORT1

- INST:STAR TP-BERT-ETH,1-PORT2,2-PORT1　（図 1.23）
  物理ポート：論理ポート
  1-PORT2　：PORT1
  2-PORT1　：PORT2

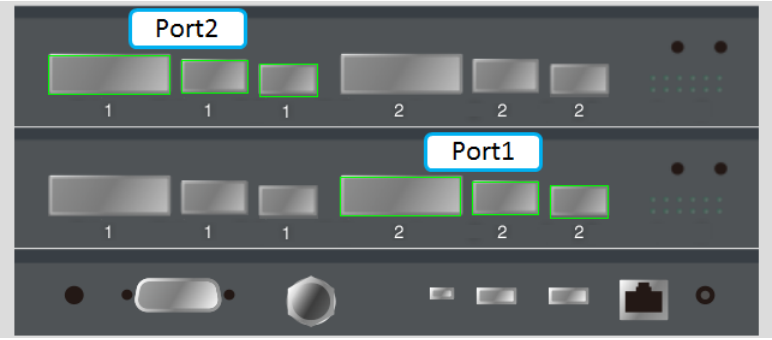


図 1.23: 物理ポートと論理ポート番号の対応（2ポート）

注意事項

- アプリケーション起動時に指定する物理ポート（1-PORT1,2-PORT1など）と，各アプリケーションで割り当てられる論理ポートの値は異なります。
- 論理ポートの割り当ては，SCPIコマンドでアプリケーションを起動するときの物理ポートの順番に依存しません。(図 1.21参照)
  下記のコマンドで起動されるアプリケーションの，物理ポートと論理ポートの組み合わせは同じです。
  1-PORT1が論理ポートのPORT1に，1-PORT2が論理ポートのPORT2に設定されます。
  INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1,1-PORT2
  INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT2,1-PORT1
- アプリケーションを複数起動したとき，各アプリケーションの論理ポートは1からスタートします。

Chapter 2

SCPI 適合情報

2.1 SCPIのバージョン

MT1000/MT1100/MT1040 ネットワークマスタリモート制御機能は，SCPI 1999.0に準拠しています。

2.2 IEEE 488.2 必須コマンド

2.2.1 *CLS

文法	*CLS
説明	本コマンドはステータスバイトレジスタにサマリ表示されるすべてのイベントレジスタをクリアします。エラーキューは空になります。標準イベントステータスイネーブルレジスタとサービスリクエストイネーブルレジスタは本コマンドによって変化しません。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`*CLS`
注	すべての実行中の (SCPI) セッションはそれぞれ標準レジスタを持っています。

2.2.2 *ESE

文法	*ESE <mask>
説明	本コマンドは標準イベントステータスイネーブルレジスタのビットを設定します。イネーブルレジスタのビットを”1”に設定すると，標準イベントステータスレジスタの対応するビットが有効になります。本レジスタは，電源投入時にクリアされます。 *RSTコマンドと*CLSコマンドは，標準イベントステータスイネーブルレジスタには影響しません。
パラメータ	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> イネーブルマスクのビットと値: DB1 (1) = Operation Complete DB2 = 未使用 DB3 = 未使用 DB4 (8) = Device Dependent Error DB5 (16) = Execution Error DB6 (32) = Command Error DB7 = 未使用 DB8 (128) = Power On *MINimum=0, MAXimum=255*
レスポンス	無し
例	`*ESE 16`
注	すべての実行中のセッションはそれぞれ標準イベントステータスイネーブルレジスタを持っています。

文法	*ESE?
説明	標準イベントステータスイネーブルレジスタの内容を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> イネーブルマスクのビットの値は，*ESEコマンドを参照してください。
例	`*ESE? → 16`
注	

2.2.3 *ESR?

文法	*ESR?
説明	標準イベントステータスレジスタの内容を問い合わせます。標準イベントステータスレジスタを読み取ると，値がクリアされます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値は次のとおりです。 DB1 (1) = Operation Complete DB2 = 未使用 DB3 = 未使用 DB4 (8) = Device Dependent Error DB5 (16) = Execution Error DB6 (32) = Command Error DB7 = 未使用 DB8 (128) = Power On
例	`*ESR? → 49`
注	すべての実行中のセッションはそれぞれ標準イベントステータスレジスタを持っています。

2.2.4 *IDN?

文法	*IDN?
説明	インタフェース経由で機器の識別情報を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<manufacturer>,<model>,<serial>,<version> = <ARBITRARY ASCII RESPONSE DATA>
例	`*IDN? → Anritsu,MT1000,6123456789,1.00`
注	

2.2.5 *OPC

文法	*OPC
説明	実行中のすべてのコマンド動作が終了したときに，標準イベントステータスレジスタの動作の完了ビットを1に変化させるように設定します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`*OPC`
注	すべての実行中のセッションはそれぞれ標準イベントステータスレジスタを持っています。

文法	*OPC?
説明	実行中のすべてのコマンド動作が終了すると，機器の出力キューにASCII文字'1'が設定されます。
パラメータ	無し
レスポンス	<operation complete> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`*OPC? → 1`
注	現在のセッションによって接続されているアプリケーションサーバのみを同期します。

2.2.6 *RST

文法	*RST
説明	機器の設定を，機器内部に保存されているリセット状態（標準状態）にします。機器はコマンド待ちの状態になります。 起動中のアプリケーションはクローズされます。 以下は本コマンドによって変化しません。 -サービスリクエストイネーブルレジスタ（SRE） -標準イベントステータスレジスタ（ESR） -標準イベントステータスイネーブルレジスタ（ESE） -機器に依存するすべてのステータスイベントレジスタ，またはステータスイベントイネーブルレジスタ
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`*RST`
注	`*RST`コマンドの動作はSCPI規格で規定されているコマンド動作に沿うものです。

2.2.7 *SRE

文法	*SRE <enable mask>
説明	サービスリクエストイネーブルレジスタのビットを設定します。イネーブルレジスタのビットを”1”に設定すると，対応するステータスバイトのビットが有効になります。また，ステータスバイトのマスタサマリステータスビットに対応するビット（DB7）が1に設定されます。本レジスタは，電源投入時にクリアされます。*RSTコマンドと*CLSコマンドは，サービスリクエストイネーブルレジスタには影響しません。
パラメータ	<enable mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> レジスタのビットと値 DB1 (1) = ポートイベントサマリ DB2 (2) = 現在選択中のアプリケーションサーバ用のエラー/イベントキューサマリ DB3 (4) = 接続されているすべてのアプリケーションサーバ用のエラー/イベントキューサマリ DB4 (8) = クエスチョナブルステータスサマリ DB5 (16) = メッセージあり（MAV） DB6 (32) = 標準イベントステータスサマリ（ESB） DB7 = 未使用 DB8 (128) = 実行ステータスサマリ *MINimum=0, MAXimum=255*
レスポンス	無し
例	`*SRE 255`
注	すべての実行中のセッションはそれぞれサービスリクエストイネーブルレジスタを持っています。

文法	*SRE?
説明	サービスリクエストイネーブルレジスタの内容を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> イネーブルマスクのビットの値は，*SREコマンドを参照してください。
例	`*SRE?` → `255`
注	

2.2.8 *STB?

文法	*STB?
説明	ステータスバイトレジスタの内容を問い合わせます。 STBレジスタのビットのどれかが設定され，サービスリクエストイネーブルレジスタにあるビットと一致するように設定された場合，マスタサマリステータス（MSS）ビットが1になります。*SREを参照してください。 MSSを含むステータスバイトレジスタのビットは，本コマンドにより変化しません。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値 DB1 (1) =ポートイベントサマリ DB2 (2) =アプリケーションサーバサマリ用のエラー/イベントキュー DB3 (4) =エラー/イベントキューサマリ DB4 (8) =クエスチョナブルステータスサマリ DB5 (16) =メッセージあり（MAV） DB6 (32) =標準イベントステータスサマリ（ESB） DB7 (64) =マスタサマリステータス（MSS） DB8 (128) =実行ステータスサマリ
例	`*STB? → 7`
注	

2.2.9 *TST?

文法	*TST?
説明	自己診断結果に異常があるかどうかをレスポンスします。
パラメータ	無し
レスポンス	<result> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 0:自己診断エラー無し 1:自己診断エラー有り
例	`*TST? → 0`
注	自己診断は電源投入時に自動的に実行されます。

2.2.10 *WAI

文法	*WAI
説明	現在実行しているコマンド処理が終了するまで，他のコマンドの実行を保留します。 *WAIコマンドによって待っている間に，実行中のすべてコマンドは処理を終了します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`*WAI`
注	*WAIは「オーバーラップコマンド」に対して有効ですが，現在のネットワークマスターにはオーバーラップコマンドはないため，有効に働くケースはありません。

2.3 SCPI System サブシステムコマンド

2.3.1 SYSTem:VERSion?

文法	SYSTem:VERSion?
説明	システムが従っているSCPIのバージョンを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<version> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:VERS?` → `1999.0`
注	

2.3.2 SYSTem:ERRor[:NEXT]?

文法	SYSTem:ERRor[:NEXT]?
説明	エラーキューの一番古い情報を取り出します。取り出した情報はキューから削除されます。
パラメータ	無し
レスポンス	<error number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<description> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SYST:ERR?` → `-222,"Data out of range"`
注	すべての実行中のセッションはそれぞれエラーキューを持っています。 追加メッセージが，選択されたTESTまたはBOTHである場合は，アプリケーションサーバIDが各エラーメッセージに追加されます。 システムエラー用のアプリケーションサーバIDは-1になります。 エラーキューにエラーメッセージが含まれない場合，アプリケーションサーバIDは0に固定されます。 追加メッセージが，選択されたCOMMandまたはBOTHである場合は，エラーコマンドが各エラーメッセージに追加されます。

2.3.3 SYSTem:ERRor:ADDitional[:MESSage]

文法	SYSTem:ERRor:ADDitional[:MESSage] <message>
説明	エラーメッセージに含まれる追加メッセージを選択します。
パラメータ	<message> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE TEST COMMand BOTH
レスポンス	無し
例	`SYST:ERR:ADD BOTH` `SYST:ERR?` → `-115,"Unexpected number of parameters:-1:INST:TERM"`
注	本設定は現在のセッションのみに適用され，セッションが終了すると，初期値であるNONEに戻ります。 2.3.2節 SYSTem:ERRor[:NEXT]?を参照してください。

文法	SYSTem:ERRor:ADDitional[:MESSage]?
説明	エラーメッセージに含まれる追加メッセージを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<message> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:ERR:ADD?` → `NON`
注	

2.3.4 SYSTem:DATE

文法	SYSTem:DATE <year>,<month>,<day>
説明	機器のカレンダー（年月日）を設定します。
パラメータ	<year> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1997, MAXimum = 2036*
	<month> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 12*
	<day> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 31*
レスポンス	無し
例	`SYST:DATE 2009,12,31`
注	

文法	SYSTem:DATE?
説明	機器のカレンダー（年月日）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<year>,<month>,<day> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:DATE?` → `2009,07,04`
注	

2.3.5 SYSTem:TIME

文法	SYSTem:TIME <hour>,<minute>,<second>
説明	機器の時刻を設定します。
パラメータ	<hour> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 23*
	<minute> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 59*
	<second> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 59*
レスポンス	無し
例	`SYST:TIME 23,59,59`
注	

文法	SYSTem:TIME?
説明	機器の時刻を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<hour>,<minute>,<second> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:TIME?` → `15,45,03`
注	

2.3.6 SYSTem:REBoot

文法	SYSTem:REBoot
説明	本コマンドは強制的に機器をリブートします。 リモートコントロールのTCPセッションも強制的にクローズされます。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SYST:REB`
注	

2.3.7 SYSTem:GPS:NSATellites?

文法	SYSTem:GPS:NSATellites?
説明	GNSSによって検出された衛星の数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:NSAT?` → `5`
注	GNSSが無効の場合は"0"を返します。

2.3.8 SYSTem:GPS:TIME?

文法	SYSTem:GPS:TIME?
説明	GNSS時刻を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:TIME?` → `2014-01-01T12:34:56`
注	GNSSが無効の場合は"0"を返します。

2.3.9 SYSTem:GPS:LOCation?

文法	SYSTem:GPS:LOCation?
説明	現在位置の緯度・経度を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<location> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:LOC?` → `85 26.8444N, 22 20.4508E`
注	GNSSが無効の場合は"0"を返します。

2.3.10 SYSTem:GPS:POSition?

文法	SYSTem:GPS:POSition?
説明	現在位置の緯度・経度・高度を問い合わせます。 高度は楕円体高です。
パラメータ	無し
レスポンス	<position> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:POS?` → `35.4458420N, 139.3429018E, 53.1m`
注	MU100090AのSYSTem:GPS:LOCation?とはレスポンスのフォーマットが異なります。

2.3.11 SYSTem:GPS:POWEr

文法	SYSTem:GPS:POWEr <power>
説明	MU100090AまたはMU100090Bへの電源供給設定を切り替えます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	<power> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:POWE 0`
注	

文法	SYSTem:GPS:POWEr?
説明	MU100090AまたはMU100090Bへの電源供給設定を問い合わせます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	無し
レスポンス	<power> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:POWE?` → `0`
注	

2.3.12 SYSTem:GPS:SYNCmode

文法	SYSTem:GPS:SYNCmode <mode>
説明	MU100090AまたはMU100090Bの同期モードを切り替えます (1 - GPS, 0 - 1PPS Sync In)。
パラメータ	<mode> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:SYNC 0`
注	

文法	SYSTem:GPS:SYNCmode?
説明	MU100090AまたはMU100090Bの同期モードを問い合わせます (1 - GPS, 0 - 1PPS Sync In)。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:SYNC?` → `0`
注	

2.3.13 SYSTem:GPS:ANTNpower

文法	SYSTem:GPS:ANTNpower <power>
説明	MU100090AまたはMU100090Bからアンテナへの供給電圧設定を切り替えます (2 - Off, 1 - 5V, 0 - 3.3V)。
パラメータ	<power> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 2*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:ANTN 0`
注	オフはMU100090B搭載時のみ有効です。

文法	SYSTem:GPS:ANTNpower?
説明	MU100090AまたはMU100090Bからアンテナへの供給電圧設定を問い合わせます (2 - Off, 1 - 5V, 0 - 3.3V)。
パラメータ	無し
レスポンス	<power> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:ANTN?` → `0`
注	

2.3.14 SYSTem:GPS:GPS

文法	SYSTem:GPS:GPS <gps>
説明	GPS/QZSSの有効/無効を切り替えます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	<gps> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:GPS 1`
注	

文法	SYSTem:GPS:GPS?
説明	GPS/QZSSの有効/無効を問い合わせます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	無し
レスポンス	<gps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:GPS?` → `1`
注	

2.3.15 SYSTem:GPS:GLONass

文法	SYSTem:GPS:GLONass <glonass>
説明	GLONASSの有効/無効を切り替えます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	<glonass> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:GLON 1`
注	マルチGNSSオプションが必要です。マルチGNSSオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:GLONass?
説明	GLONASSの有効/無効を問い合わせます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	無し
レスポンス	<glonass> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:GLON? → 1`
注	マルチGNSSオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，マルチGNSSオプションが無いときは0固定となります。

2.3.16 SYSTem:GPS:GALileo

文法	SYSTem:GPS:GALileo <galileo>
説明	Galileoの有効/無効を切り替えます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	<galileo> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:GAL 1`
注	マルチGNSSオプションが必要です。マルチGNSSオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:GALileo?
説明	Galileoの有効/無効を問い合わせます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	無し
レスポンス	<galileo> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:GAL? → 1`
注	マルチGNSSオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，マルチGNSSオプションが無いときは0固定となります。

2.3.17 SYSTem:GPS:BEIDou

文法	SYSTem:GPS:BEIDou <beidou>
説明	BeiDouの有効/無効を切り替えます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	<beidou> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:BEID 1`
注	マルチGNSSオプションが必要です。マルチGNSSオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:BEIDou?
説明	BeiDouの有効/無効を問い合わせます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	無し
レスポンス	<beidou> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:BEID? → 1`
注	マルチGNSSオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，マルチGNSSオプションが無いときは0固定となります。

2.3.18 SYSTem:GPS:MBANd

文法	SYSTem:GPS:MBANd <mband>
説明	マルチバンドの有効/無効を切り替えます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	<mband> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:MBAN 1`
注	高安定/マルチバンドオプションが必要です。高安定/マルチバンドオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:MBANd?
説明	マルチバンドの有効/無効を問い合わせます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	無し
レスポンス	<mband> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:MBAN?` → `1`
注	高安定/マルチバンドオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，高安定/マルチバンドオプションが無いときは0固定となります。

2.3.19 SYSTem:GPS:PWRElapsed?

文法	SYSTem:GPS:PWRElapsed?
説明	MU100090AまたはMU100090Bの電源をオンにしてからの経過時間 (電源供給時間) を秒単位で問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:PWRE?` → `0`
注	

2.3.20 SYSTem:GPS:LOCElapsed?

文法	SYSTem:GPS:LOCElapsed?
説明	MU100090AまたはMU100090Bの発振器ロック時間を秒単位で問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:LOCE?` → `0`
注	

2.3.21 SYSTem:GPS:SYNElapsed?

文法	SYSTem:GPS:SYNElapsed?
説明	MU100090AまたはMU100090Bの同時期間を秒単位で問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:SYNE?` → `0`
注	

2.3.22 SYSTem:GPS:EMASk

文法	SYSTem:GPS:EMASk <mask>
説明	仰角マスクの角度を設定します。
パラメータ	<mask> = <NR2 NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 5, DEFault = 5, MAXimum = 90*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:EMAS 5`
注	高安定/マルチバンドまたはマルチGNSSオプションが必要です。オプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:EMASk?
説明	仰角マスクの設定値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:EMAS?` → `5`
注	高安定/マルチバンドおよびマルチGNSSオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，オプションが無いときは5固定となります。

2.3.23 SYSTem:GPS:FPOSition

文法	SYSTem:GPS:FPOSition <position>
説明	固定位置設定（MU100090B設定ダイアログボックスの固定位置のチェックボックス）の有効/無効を切り替えます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	<power> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:FPOS 0`
注	高安定/マルチバンドオプションが必要です。高安定/マルチバンドオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:FPOSition?
説明	固定位置（MU100090B設定ダイアログボックスの固定位置のチェックボックス）の有効/無効を問い合わせます (1 - ON, 0 - OFF)。
パラメータ	無し
レスポンス	<power> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:FPOS?` → `0`
注	高安定/マルチバンドオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，高安定/マルチバンドオプションが無いときは0固定となります。

2.3.24 SYSTem:GPS:LNUMber?

文法	SYSTem:GPS:LNUMber?
説明	ロケーションリストに登録されているロケーション情報の件数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:LNUM?` → `0`
注	高安定/マルチバンドオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，高安定/マルチバンドオプションが無いときは0固定となります。

2.3.25 SYSTem:GPS:LSELect

文法	SYSTem:GPS:LSELect <list>
説明	固定位置に設定するロケーション情報をロケーションリストのインデックスで指定します。
パラメータ	<list> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 32*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:LSEL 1`
注	高安定/マルチバンドオプションが必要です。高安定/マルチバンドオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:LSELect?
説明	固定位置に設定されているロケーションリストのインデックス値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<list> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:LSEL?` → `1`
注	高安定/マルチバンドオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，高安定/マルチバンドオプションが無いときは0固定となります。

2.3.26 SYSTem:GPS:LLISt?

文法	SYSTem:GPS:LLISt? <list>
説明	<list>パラメータで指定されるインデックスのロケーション情報を問い合わせます。
パラメータ	<list> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 32*
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA> <latitude> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> <longitude> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> <altitude> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> <altitude>（高度）は楕円体高です。
例	`SYST:GPS:LLISt? 1` → `"Anritsu", 35.4462305, 139.3425769, 53.1`
注	高安定/マルチバンドオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，高安定/マルチバンドオプションが無いときは0固定となります。 東経および北緯はプラス値, 西経および南緯はマイナス値になります。

2.3.27 SYSTem:GPS:LADD

文法	SYSTem:GPS:LADD <name>
説明	<name>パラメータで指定したロケーション名で，ロケーションリストにロケーション情報を追加します。
パラメータ	<name> = <STRING PROGRAM DATA> 64文字まで
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:LADD "Anritsu"`
注	緯度・経度・高度は，現在位置の情報が登録されます。 本コマンドで追加したロケーション情報は，ロケーションリストの最後に追加されます。 既に同じロケーション名が登録されている場合には，-221,”Setting Conflict”となり，ロケーション情報を追加することはできません。 また，高安定/マルチバンドオプションが必要です。高安定/マルチバンドオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

2.3.28 SYSTem:GPS:LREMove

文法	SYSTem:GPS:LREMove <list>
説明	<list>パラメータで指定したインデックスのロケーション情報をロケーションリストから削除します。
パラメータ	<list> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 32*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:LREM 1`
注	本コマンドにより，リストの途中にあるロケーション情報を削除すると，それ以降のリストのリスト番号が1つ減ります。 また，高安定/マルチバンドオプションが必要です。高安定/マルチバンドオプションが無いときは -221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

2.3.29 SYSTem:GPS:LEDit

文法	SYSTem:GPS:LEDit <list>, <name>, <latitude>, <longitude>, <altitude>,
説明	<list>パラメータで指定したインデックスのロケーション情報を変更します。 <altitude>（高度）は楕円体高を指定します。
パラメータ	<list> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 32* <name> = <STRING PROGRAM DATA> 64文字まで <latitude> = <NR2 NUMERIC PROGRAM DATA> <longitude> = <NR2 NUMERIC PROGRAM DATA> <altitude> = <NR2 NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:LED 1, "Anritsu", 35.4462305, 139.3425769, 53.1`
注	高安定/マルチバンドオプションが必要です。高安定/マルチバンドオプションが無いときは-221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。 東経および北緯はプラス値, 西経および南緯はマイナス値で指定してください。

2.3.30 SYSTem:GPS:ADValue

文法	SYSTem:GPS:ADValue <drift>
説明	Holdover時の位相ドリフト許容量を設定します。（単位：ns）
パラメータ	<drift> = <NR2 NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, DEFault = 100, MAXimum = 1000*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:ADV 5`
注	

文法	SYSTem:GPS:ADValue?
説明	Holdover時の位相ドリフト許容量の設定値を問い合わせます。（単位：ns）
パラメータ	無し
レスポンス	<drift> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:ADV?` → `5`
注	

2.3.31 SYSTem:GPS:REFCorrection

文法	SYSTem:GPS:REFCorrection <route>
説明	MU100090BのREF 1PPS補正値 (ns) を設定します。
パラメータ	<correction> = <NR1 NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -100000000, DEFault = -1000000, MAXimum = 0*
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:REFC -100`
注	高安定/マルチバンドオプションが必要です。高安定/マルチバンドオプションが無いときは-221,”Setting Conflict”のエラーとなり，設定することはできません。

文法	SYSTem:GPS:REFCorrection?
説明	MU100090BのREF 1PPS補正値 (ns) を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<correction> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:REFC?` → `-100`
注	高安定/マルチバンドオプションが無くても問い合わせできます。 ただし，高安定/マルチバンドオプションが無いときは0固定となります。

2.3.32 SYSTem:GPS:OPOLarity

文法	SYSTem:GPS:OPOLarity <signal>
説明	MU100090Bの1PPS出力極性を設定します。 ※ITU-Tではポジティブが標準となっています。
パラメータ	<signal> = <CHARACTER PROGRAM DATA> POSitive: ポジティブ NEGative: ネガティブ DEFault = POS
レスポンス	無し
例	`SYST:GPS:OPOL POS`
注	

文法	SYSTem:GPS:OPOLarity?
説明	MU100090Bの1PPS出力極性の設定値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<signal> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:OPOL?` → `POS`
注	

2.3.33 SYSTem:GPS:MSTatus?

文法	SYSTem:GPS:MSTatus?
説明	MU100090Bの状態を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<status> = <CHARACTER RESPONSE DATA> Off: MU100090Bの電源がオフ。 INIT: Initializing：初期化中 WAIT: Wait for GPS/GNSS またはWait for 1PPS Sync. In： GPS/GNSSとの接続を待っているまたは1PPS Sync. In信号を待っている状態。 LEAR: Learning： GPS/GNSSまたは1PPS Sync. Inと同期しようとしている状態。 SYNC: Sync with GPS/GNSS または Sync with 1PPS Sync. In： GPS/GNNSまたは1PPS Sync. InとOSCが同期している状態。 ただし，OSC LEDが点灯してから3時間未満。 FINE: Fine locked： 同期している状態かつOSC LEDが点灯してから3時間以上経過している状態。 HOLD: Holdover：Holdover中。ドリフト量，温度変化が範囲内の状態。 OUT：Holdover (spec out)： Holdover中。ドリフト量，温度のどちらかが範囲外になった状態。
例	`SYST:GPS:MST?` → `INIT`
注	

2.3.34 SYSTem:GPS:HOLElapsed?

文法	SYSTem:GPS:HOLElapsed?
説明	MU100090BのHoldoverを開始してからの経過時間を問い合わせます。（単位：秒）
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:HOLE?` → `0`
注	Holdover状態でない場合は，0を返します。

2.3.35 SYSTem:GPS:HOLRemaining?

文法	SYSTem:GPS:HOLRemaining?
説明	MU100090Bのドリフト許容量が超過するまでの残時間を問い合わせます。（単位：秒）
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:HOLR?` → `0`
注	Holdover状態でない場合は，0を返します。

2.3.36 SYSTem:GPS:RBTemperature?

文法	SYSTem:GPS:RBTemperature?
説明	ルビジウム発振器の周囲温度を問い合わせます。（単位：℃）
パラメータ	無し
レスポンス	<temperature> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SYST:GPS:RBT?` → `38.2`
注	

2.3.37 SYSTem:COMMunicate:TERMinator

文法	SYSTem:COMMunicate:TERMinator <terminator>
説明	問い合わせに対するレスポンスに表示されるターミネータコードを設定します。
パラメータ	<terminator> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE（GPIBのみ） LF CRLF
レスポンス	無し
例	`SYST:COMM:TERM LF`
注	本設定は現在のセッションのみに適用され，セッションが終了すると，初期値であるCRLFに戻ります。

文法	SYSTem:COMMunicate:TERMinator?
説明	問い合わせに対するレスポンスに表示されるターミネータコードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<terminator> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:COMM:TERM?` → `LF`
注	

2.3.38 SYSTem:PROMpt

文法	SYSTem:PROMpt <enable>
説明	リモート制御インタフェースからの応答にプロンプトを追加するかを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SYST:PROM 1`
注	プロンプトの文字は，”SCPI:> ”です。 本設定は現在のセッションのみに適用され，セッションが終了すると無効になります。

文法	SYSTem:PROMpt?
説明	プロンプトの表示設定を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`SYST:PROM?` → `SCPI:>1`
注	

2.3.39 SYSTem:LOCal:CONTrol

文法	SYSTem:LOCal:CONTrol <enable>
説明	リモート制御中にローカルGUI制御可能とするかを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SYST:LOC:CONT 1`
注	本設定は現在のセッションのみに適用され，セッションが終了すると無効になります。

文法	SYSTem:LOCal:CONTrol?
説明	ローカルGUI制御設定を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`SYST:LOC:CONT? → 1`
注	

2.3.40 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:AUTH:TYPE

文法	SYSTem:NCONnectivity:COMunication:AUTH:TYPE <type>
説明	HTTPリクエストにおける認証方法を設定します。
パラメータ	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 認証を使用しません。 BASIC: Basic認証を使用します。 OAUTH20: OAuth 2.0を使用します。
レスポンス	無し
例	`SYST:NCON:COM:AUTH:TYPE BASIC`
注	

文法	SYSTem:NCONnectivity:COMunication:AUTH:TYPE?
説明	HTTPリクエストにおける認証方法を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:NCON:COM:AUTH:TYPE? → BASIC`
注	

2.3.41 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:BASic

文法	SYSTem:NCONnectivity:COMunication:BASic <id>,<password>
説明	Basic認証におけるIDおよびパスワードを設定します。
パラメータ	<id> = <STRING PROGRAM DATA>
	<password> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SYST:NCON:COM:BAS "id","password"`
注	IDおよびパスワードは128文字まで設定できます。

文法	SYSTem:NCONnectivity:COMunication:BASic?
説明	Basic認証におけるIDおよびパスワードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<id> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<password> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:NCON:COM:BAS? → id,********`
注	パスワードのレスポンスは文字数分のアステリスクになります。

2.3.42 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:TURi

文法	SYSTem:NCONnectivity:COMunication:TURi <uri>
説明	シナリオ実行結果をアップロードするURIを設定します。
パラメータ	<uri> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SYST:NCON:COM:TUR "https://sample.net/upload"`
注	URIは2048文字まで設定できます。

文法	SYSTem:NCONnectivity:COMunication:TURi?
説明	シナリオ実行結果をアップロードするURIを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<uri> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:NCON:COM:TUR?` → `https://sample.net/upload`
注	

2.3.43 SYSTem:NCONnectivity:COMunication:SET

文法	SYSTem:NCONnectivity:COMunication:SET <uri>
説明	指定したURIに対してHTTP GETリクエストを送信します。
パラメータ	<uri> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し

例	`SYST:NCON:COM:SET "https://sample.net/config?argument=sample"`
	`SYST:NCON:COM:LRET:RST?` → `0`
	`SYST:WAIT:DUR 5`
	`SYST:NCON:COM:LRET:RST?` → `1`
	`SYST:NCON:COM:LRET:ERR?` → `0,"No error."`
	`SYST:NCON:COM:LRET:RRES?` → `{"key":"value"}`

注	URIは2048文字まで設定できます。

2.3.44 SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:RRESponse?

文法	SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:RRESponse?
説明	送信したHTTP GETリクエストに対するレスポンスを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<response>=<CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SYST:NCON:COM:LRET:RRES?` → `{"key":"value"}`
注	<response>の文字数は，最大65636です。

2.3.45 SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:RSTatus?

文法	SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:RSTatus?
説明	送信したHTTP GETリクエストに対するレスポンスの受信が完了したかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<status>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 0: 未完了 1: 完了
例	`SYST:NCON:COM:LRET:RST?` → `1`
注	

2.3.46 SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:ERRor?

文法	SYSTem:NCONectivity:COMunication:LRETurn:ERRor?
説明	HTTPレスポンスの受信に失敗したときのエラーを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<error>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <message>=<STRING RESPONSE DATA> 0: エラーなし 1: ネットワークマスターがクラウドサーバに接続されていません。 2: ネットワークが切断されました。 3: クラウドサーバにログインしてOAuth 2.0の認証を実行してください。 4: クラウドサーバで予期しないエラーが発生しました。 5: 指定したサーバへの接続に失敗しました。 6: 指定したサーバが予期しないエラーを返しました。 7: 受信したHTTPレスポンスのフォーマットが無効です。 8: Basic認証のIDまたはパスワードが正しくありません。 9: リクエストがタイムアウトしました。 10: MX109020A-003のライセンスが有効ではありません。
例	`SYST:NCON:COM:LRET:ERR?` → `0,"No error."`
注	

2.3.47 SYSTem:TIMing:EXTernal?

文法	SYSTem:TIMing:EXTernal?
説明	外部クロック入力信号の状態を問い合わせます。
レスポンス	<clock> = <STRING RESPONSE DATA> ”2M” : 2MHz clock or E1 (SETS) signal ”1.5M” : T1 (BITS) signal ”10M” : 10MHz clock signal ”N/A” : 入力無し
例	`SYST:TIM:EXT?` → `"2M"`
注	本コマンドはアプリケーションに接続している時に有効に動作します。

2.3.48 SYSTem:STIMuli:INSert

文法	SYSTem:STIMuli:INSert
説明	GUIの [Error Insert] ボタンを押す動作と同じ動作です。 アクティブなStimuli設定の構成にしたがって，エラーが出力データストリームに挿入されます。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SYST:STIM:INS`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。

2.3.49 SYSTem:STIMuli:CLR

文法	SYSTem:STIMuli:CLR
説明	すべてのインターフェースについてStimuli設定をクリアします。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SYST:STIM:CLR`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。

2.3.50 SYSTem:WAIT[:IDLE]

文法	SYSTem:WAIT[:IDLE]
説明	機器がアイドル状態(測定していない，あるいはテストが保留中，起動中，測定結果ファイルの読み込み中や保存中の状態) になるまで待機します。また，設定ファイルの読み込みまたは保存が終了するまで待機します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SYST:WAIT`
注	本コマンドを以下に説明する状態で使用すると，リモートインタフェースが意図せずロックしてしまう場合がありますので注意してください。 測定の停止方法を MANualにして測定している場合，ユーザが明示的に測定を停止するまでIDLE状態には遷移しません。この状態で`SYSTem:WAIT:IDLE`を発行してしまうと，リモートインタフェースがロックしてしまいます。ロックしてしまった場合の復帰方法は，いったんリモートインタフェースを切断し，GUI操作で測定を停止してください。 あるいは一度リモート接続を閉じて再度接続してください。その後，予期しない通信コネクションを停止させるため`*RST`コマンドを送信ください。

2.3.51 SYSTem:WAIT:DURation

文法	SYSTem:WAIT:DURation <seconds>
説明	指定した秒数だけ待ちます。
パラメータ	<seconds> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 3600*
レスポンス	無し
例	`SYST:WAIT:DUR 5`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。

2.3.52 SYSTem:APPlication

文法	SYSTem:APPlication <application>
説明	BERT, APS, RTD アプリケーションの切り替えを行います。
	<application> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BERT: BERT アプリケーション APS: APS アプリケーション RTD: RTD アプリケーション *DEFault = BERT*
レスポンス	無し
例	`SYST:APP BERT`
注	本コマンドはOTN, SDH/SONET/PDH/DSn BERT アプリケーションのみ有効となります。

2.3.53 SYSTem:APPlication?

文法	SYSTem:APPlication?
説明	BERT, APS, RTD アプリケーションの問い合わせを行います。
レスポンス	<app> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BERT: BERT アプリケーション APS: APS アプリケーション RTD: RTD アプリケーション
例	`SYST:APP?` → `BERT`
注	本コマンドは OTN, SDH/SONET/PDH/DSn BERT アプリケーションのみ有効となります。

2.4 SCPI Instrument サブシステムコマンド

アプリケーション固有のSCPIコマンドを使用するには，アプリケーションサーバにクライアントセッションを接続する必要があります。接続されたアプリケーションサーバに，SCPIコマンドを送信することで，そのアプリケーションを制御することができます。

2.4.1 アプリケーションサーバへの接続

アプリケーションサーバにクライアントセッションを接続するためには，以下の方法があります。

- `INST:CONN:ALL` コマンドを使用する
  未接続のアプリケーションサーバにクライアントセッションを接続します。
  すでに他のクライアントセッションが接続されている場合，接続に失敗します。

- `INST:CONN` コマンドを使用する
  すべての未接続のアプリケーションサーバにクライアントセッションを接続します。

- `INST:STAR` コマンドを使用する
  新しくアプリケーションサーバを立ち上げ，そのサーバにクライアントセッションを接続します。

2.4.2 複数アプリケーションの接続

一つのクライアントセッションは，同時に複数のアプリケーションサーバを接続することができます。このとき，SCPIコマンドの送信先は，選択されたアプリケーションサーバになります。
SCPIコマンドを送信するアプリケーションサーバは，`INST:SEL`コマンドを使用して設定でき，選択されているアプリケーションサーバを確認するためには，`INST?`コマンドを使用します。
`INST:STAR`コマンドで新しくアプリケーションサーバを起動した場合， SCPIコマンドの送信先は，新しく起動したアプリケーションサーバに変更されます。

2.4.3 マルチユーザでの接続

マルチユーザでネットワークマスタを使用する場合，複数のクライアントセッションが1つのネットワークマスタに接続することになります。このとき，アプリケーションサーバがほかのユーザに使用されていないか，注意する必要があります。

ネットワークマスタでは，クライアントセッションに接続されたアプリケーションサーバに，他のクライアントセッションを新しく接続することはできません。
他のクライアントセッションが接続しているアプリケーションサーバに接続するためには，接続中のクライアントセッションが接続を切り，アプリケーションサーバを解放する必要があります。アプリケーションサーバを解放するためには，以下の方法があります

- `INST:DISC`コマンドを使用する
  アプリケーションサーバに接続しているクライアントセッションから`INST:DISC`コマンドを送ることでサーバとの接続を切断できます。

- クライアントセッションを終了する
  クライアントセッションが終了すると，接続していたすべてのアプリケーションサーバが解放されます。
  ユーザの使用するPCからネットワークマスタの接続を切断することで，クライアントセッションを終了することができます。

解放されたアプリケーションサーバは，`INST:CONN`コマンドまたは，`INST:CONN:ALL`コマンドによって再度クライアントセッションを接続できるようになります。

2.4.4 アプリケーションサーバの強制終了

他のセッションに接続されているアプリケーションサーバは，別のセッションからのSCPIコマンドを受け付けません。
例外として，別のクライアントセッションであっても，`INST:TERM:FORC` コマンドは受け付けられ，他のセッションに接続されているアプリケーションサーバを終了することができます。

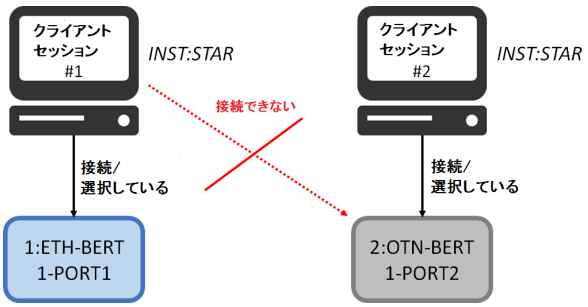


図 2.1: INST:STAR は自動的に 接続して，開始アプリケーションサーバを選択します

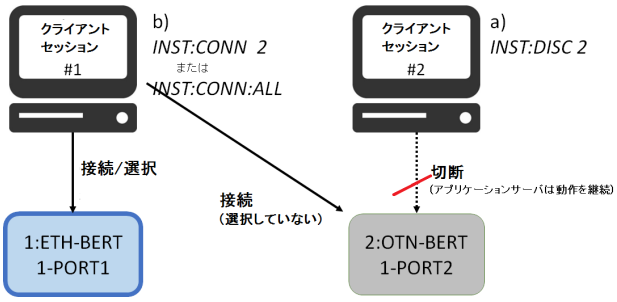


図 2.2: 別のクライアントセッションを 接続する前に，最初のクライアントセッションを切断する必要があります

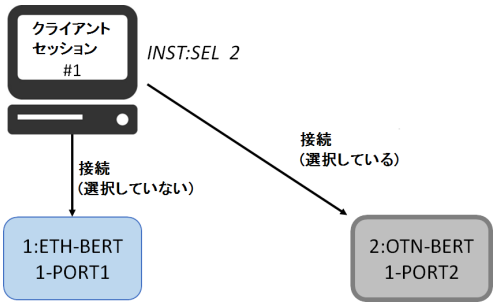


図 2.3: 複数のアプリケーションサーバに接続している場合は，クライアントセッションはどのアプリケーションサーバにアプリケーション固有コマンドを送信するか選択します

2.4.5 INSTrument:STARt[:DEFault]

文法	INSTrument:STARt[:DEFault] <app name>[, <port name>[, <port name>,...]]
説明	アプリケーションサーバを開始します。
パラメータ	<app name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TP-APS-OTN: OTN Automatic Protection Switching application. TP-APS-SDHPDH: SDH/PDH Automatic Protection Switching application. TP-APS-SDHPDH-OTN: SDH/PDH over OTN Automatic Protection Switching application. TP-BERT-CPRI: CPRI Bit Error Rate Test application. TP-BERT-CPRI-OTN: CPRI over OTN Bit Error Rate Test application. TP-BERT-ETH: Ethernet Bit Error Rate Test application. TP-BERT-ETH-OTN: Ethernet over OTN Bit Error Rate Test application. TP-BERT-FC: Fibre Channel Bit Error Rate Test application. TP-BERT-FC-OTN: Fibre Channel over OTN Bit Error Rate Test application. TP-BERT-OTN: OTN Bit Error Rate Test application. TP-BERT-ROE: eCPRI/RoE Bit Error Rate Test application.

次のページに続く...

...前のページから続く

	TP-BERT-SDHPDH: PDH/SDH Bit Error Rate Test application. TP-BERT-SDHPDH-OTN: PDH/SDH over OTN Bit Error Rate Test application. TP-CABLE-ETH: Ethernet cable test application. TP-CHSTAT-ETH: Ethernet channel statistics application. TP-DISC-ETH: Ethernet discovery application. TP-MONGEN-ETH: Ethernet monitor/generate application. TP-MONGEN-ETH-OTN: Ethernet over OTN monitor/generate application. TP-NOFRAME-DEVICE: No frame device test (Unframed Bit Error Rate Test) application. TP-PASS-CPRI: CPRI pass-through application. TP-PASS-ETH: Ethernet pass-through application. TP-PERF-FC: Fibre Channel performance test application. TP-PERF-FC-OTN: Fibre Channel over OTN performance test application. TP-PING-ETH: Ethernet ICMP ping application. TP-REFL-ETH: Ethernet reflector application. TP-REFL-ETH-OTN: Ethernet over OTN reflector application. TP-REFL-FC: Fibre Channel reflector application. TP-REFL-FC-OTN: Fibre Channel over OTN reflector application. TP-RFC-ETH: Ethernet RFC-2544 test application. TP-RFC-ETH-OTN: Ethernet over OTN RFC-2544 test application. TP-RFC6349-ETH: Ethernet RFC-6349 test application. TP-RTD-OTN: OTN Round Trip Delay test application. TP-RTD-SDHPDH: SDH/PDH Round Trip Delay test application. TP-RTD-SDHPDH-OTN: SDH/PDH Round Trip Delay test application. TP-SAT-ETH: Ethernet Service Activation Test application. TP-SAT-ETH-OTN: Ethernet over OTN Service Activation Test application. TP-SYNCTEST-ETH: Ethernet sync test application. TP-TRACE-ETH: Ethernet trace-route application. OTDR-OTDR: Standard OTDR application.
	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 1-PORT1: モジュール1のポート1 1-PORT2: モジュール2のポート1 2-PORT1: モジュール1のポート2 2-PORT2: モジュール2のポート2 1-PORT-SING1: モジュール1のポート1のみ (MU110011A/MU110012A/MU110013Aの場合) 1-PORT-MULT1: モジュール1のポート1 (TP-BERT-ROEで”25G eCPRI/RoE 2ポート開放”を使用する場合) 1-PORT-MULT2: モジュール1のポート2 (TP-BERT-ROEで”25G eCPRI/RoE 2ポート開放”を使用する場合) パラメータで指定した物理ポートは，アプリケーションサーバで論理ポートとして割り当てられます。 論理ポート番号は1から，アプリケーションサーバに割り当てたポートの数となります。
レスポンス	無し
例	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1` `INST?` → `2`
注	`INSTrument:SELect?`コマンドでアプリケーションのサーバIDを取得できます。 本コマンドでアプリケーションサーバを開始すると，起動したアプリケーションサーバは自動的に接続状態になり，今後発行されるコマンドの制御対象になります。 また，アプリケーションサーバは初期状態の設定（DEFault）で起動します。

2.4.6 INSTrument:STARt:LAST

文法	INSTrument:STARt:LAST <app name>[, <port name>[, <port name>,...]]
説明	アプリケーションサーバーを開始し，オートセーブされた設定を読み込みます。
パラメータ	指定できるパラメータは上記の`INSTrument:STARt[:DEFault]` コマンドと同じです。
レスポンス	無し
例	`INST:STAR:LAST TP-BERT-OTN,1-PORT1` `INST? → 2`
注	本コマンドでアプリケーションサーバを開始すると，起動したアプリケーションサーバは自動的に接続状態になり，今後発行されるコマンドの制御対象になります。 また，アプリケーションサーバは前回使用したときの設定で起動します。

2.4.7 INSTrument:STARt:GUI

文法	INSTrument:STARt:GUI <test index>
説明	リモート制御中のGUI表示を開始します。
パラメータ	<test index> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し

例	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1`
	`INST? → 2`
	`INST:STAR:GUI 2`

注	最初にアプリケーションサーバに接続する必要があります。 サーバインデックスを省略した場合は，現在のアプリケーションサーバが対象となります。

2.4.8 INSTrument:TERMinate

文法	INSTrument:TERMinate <test index>
説明	アプリケーションサーバを終了します。
パラメータ	<test index> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し

例	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1`
	`INST? → 2`
	`INST:TERM 2`

注	最初にアプリケーションサーバに接続する必要があります。 サーバインデックスを省略した場合は，現在のアプリケーションサーバが対象となります。

2.4.9 INSTrument:TERMinate:FORCe

文法	INSTrument:TERMinate:FORCe [<test index>]
説明	指定したアプリケーションサーバを強制的に終了します。
パラメータ	<test index> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し

例	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1`
	`INST? → 2`
	`INST:TERM:FORC 2`

注	警告: このコマンドは他のセッションで接続されたアプリケーションを強制的に終了することができます。 サーバインデックスを省略した場合は，現在のアプリケーションサーバが対象となります。

2.4.10 INSTrument:COUNt?

文法	INSTrument:COUNt?
説明	アクティブなアプリケーションサーバの数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`INST:COUN?` → `2`
注	

2.4.11 INSTrument:CATalog?

文法	INSTrument:CATalog?
説明	アクティブなすべてのアプリケーションサーバのテストインデックス，アプリケーション名，およびポート名を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<test index> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: (<test index>,<app name>,<port name>)
例	`INST:CAT?` → `(1,TP-SAT-ETH,1-PORT1),(2,TP-BERT-SDHPDH,1-PORT2)`
注	アプリケーションサーバが開始されていない場合は-1を返します。

2.4.12 INSTrument:STATe?

文法	INSTrument:STATe? <test index>
説明	任意のアプリケーションサーバに関するステータス情報を問い合わせます。
パラメータ	<test index> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	<app name> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<client connection> = <CHARACTER RESPONSE DATA> NON IP Address
	<select status> = <CHARACTER RESPONSE DATA> NON SELECTED
	<port name> = <CHARACTER RESPONSE DATA> 表示形式:文字リスト
例	`INST:STAT? 1` → `TP-BERT-OTN,192.168.128.21,SELECTED,1-PORT1,2-PORT2...`
注	

2.4.13 INSTrument:CONNect

文法	INSTrument:CONNect <test index>
説明	クライアントセッションが既存のアプリケーションサーバに再接続できるようにします。
パラメータ	<test index> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`INST:CONN 1`
注	本コマンドは，アプリケーションサーバが既存のどのクライアントセッションにも属していない場合にのみ正常に実行されます。 `INSTrument:CATalog?` クエリを使用して，既存のすべてのアプリケーションサーバのリストを取得します。 コマンドが正常に実行されると，自動的にアプリケーションサーバが選択されます。

2.4.14 INSTrument:CONNect:ALL

文法	INSTrument:CONNect:ALL
説明	クライアントセッションが既存のすべてのアプリケーションサーバに再接続できるようにします。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`INST:CONN:ALL`
注	本コマンドは，少なくとも1つのアプリケーションサーバが既存のどのクライアントセッションにも属していない場合にのみ正常に実行されます。 複数のアプリケーションサーバに接続する場合は，最小のインデックス番号を持つアプリケーションサーバが選択されます。ただし，本コマンドの実行前にアプリケーションサーバがすでに選択されている場合，選択されたインデックスは変化しません。

2.4.15 INSTrument:CONNect[:CATalog]?

文法	INSTrument:CONNect[:CATalog]?
説明	現在のクライアントセッションに対するすべてのアプリケーションサーバのインデックスを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<test index> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`INST:CONN? → 0,1,...`
注	現在のクライアントセッションに属しているアプリケーションサーバがない場合は，-1を返します。

2.4.16 INSTrument:DISConnect

文法	INSTrument:DISConnect <test index>
説明	アプリケーションサーバをクライアントセッションから切断します。
パラメータ	<test index> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`INST:DISC 1`
注	現在のアプリケーションが切断されると，最小のアプリケーションサーバIDが選択されます。 リモートセッションが切断されると，現在接続しているすべてのアプリケーションサーバが自動的に切断されます。

2.4.17 INSTrument[:SELect]

文法	INSTrument[:SELect] <test index>
説明	現在のアプリケーションサーバを選択します。
パラメータ	<test index> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し

例	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1`
	`INST? → 1`
	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT2`
	`INST? → 2`
	`INST 1`

注	今後発行されるコマンドはすべて，現在のアプリケーションサーバが変更されるまで選択したアプリケーションサーバに送られます。

文法	INSTrument[:SELect]?
説明	現在のアプリケーションサーバのインデックスを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>

例	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1`
	`INST? → 1`
	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT2`
	`INST? → 2`
	`INST 1`

注	現在のクライアントセッションで現在のアプリケーションサーバが選択されていない場合は-1を返します。

2.4.18 INSTrument:ERRor[:NEXT]?

文法	INSTrument:ERRor[:NEXT]?
説明	現在のアプリケーションサーバ用のイベントキューの一番古い情報を取り出します。取り出した情報はキューから削除されます。
パラメータ	無し
レスポンス	<description> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`INST:ERR? → "Signal abnormal"`
注	アプリケーションサーバは独自のイベントキューを備えています。 このイベントキューは，セッションの終了時に破棄されません。 本コマンドを使用してサーバステータスを確認する前に，コントローラがステータスバイトレジスタのDB2 (イベントキューサマリ）をチェックして，DB2が設定されているかどうか確認することがあります。 ステータスバイトレジスタのDB2は，潜在的に多数のアプリケーションサーバからの入力を集約し，すべてのサーバのイベントキューが空になった場合にデータをクリアします。

2.4.19 INSTrument:PORT?

文法	INSTrument:PORT?
説明	現在のアプリケーションサーバ用に割り当てられたポートを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<port name> = <CHARACTER RESPONSE DATA> 表示形式: 文字リスト
例	`INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1,1-PORT2` `INST:PORT? → 1-PORT1,1-PORT2`
注	`INSTrument:SELect`コマンドにより現在選択されているアプリケーションサーバを対象とします。 現在のクライアントセッションで現在のアプリケーションサーバが選択されていない場合は`NON`を返します。 現在のアプリケーションサーバ用にポートが割り当てられていない場合は`NON`を返します。

2.4.20 INSTrument:PORT:FREE?

文法	INSTrument:PORT:FREE? <app name>
説明	対象アプリケーションにおける利用可能なポートを問い合わせます。
パラメータ	<app name> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<port name> = <CHARACTER RESPONSE DATA> 表示形式: 文字リスト
例	`INST:PORT:FREE? TP-BERT-OTN → 1-PORT1,1-PORT2`
注	

2.4.21 INSTrument:PORT:CATalog?

文法	INSTrument:PORT:CATalog?
説明	機器のすべてのポートを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<port name> = <CHARACTER RESPONSE DATA> 表示形式:文字リスト
例	`INST:PORT:CAT?` → `1-PORT1,1-PORT2`
注	SCPIクライアントユーザがいずれかの`STATus:PORT:`コマンドを使用するとき， <bit>インデックスは，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるデータに一致します。

2.4.22 INSTrument:MODule:CATalog?

文法	INSTrument:MODule:CATalog?
説明	モジュール形名のリストを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	{<module n>, }* = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`INST:MOD:CAT?` → `MU100010A,MU100011A`
注	

2.4.23 INSTrument:CTRL:NAME?

文法	INSTrument:CTRL:NAME?
説明	コントローラの形名を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<model name> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`INST:CTRL:NAME?` → `MT1000A`
注	

2.4.24 INSTrument:CTRL:SN?

文法	INSTrument:CTRL:SN?
説明	コントローラのシリアルナンバーを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<serial number> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`INST:CTRL:SN?` → `1234567890`
注	

2.4.25 INSTrument:CTRL:TRT?

文法	INSTrument:CTRL:TRT?
説明	コントローラのTotal Run Time(秒)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`INST:CTRL:TRT?` → `5000000`
注	

2.4.26 INSTrument:CTRL:OPTion:CATalog?

文法	INSTrument:CTRL:OPTion:CATalog?
説明	コントローラに搭載されているオプションのリストを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	{<option n>, }* = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`INST:CTRL:OPT:CAT?` → `MT1000A-303,MT1000A-005`
注	

2.4.27 INSTrument:MODule<Md>:NAME?

文法	INSTrument:MODule<Md>:NAME?
説明	モジュールの形名を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<model name> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`INST:MOD1:NAME?` → `MU100010A`
注	

2.4.28 INSTrument:MODule<Md>:SN?

文法	INSTrument:MODule<Md>:SN?
説明	モジュールのシリアルナンバーを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<serial number> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`INST:MOD1:SN?` → `1234567890`
注	

2.4.29 INSTrument:MODule<Md>:TRT?

文法	INSTrument:MODule<Md>:TRT?
説明	モジュールのTotal Run Time(秒)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<time> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`INST:MOD1:TRT?` → `5000000`
注	

2.4.30 INSTrument:MODule<Md>:OPTion:CATalog?

文法	INSTrument:MODule<Md>:OPTion:CATalog?
説明	モジュールに搭載されているオプションのリストを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	{<option n>, }* = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`INST:MOD1:OPT:CAT?` → `MU100010A-001,MU100010A-002`
注	

2.5 SCPI Status サブシステムコマンド

2.5.1 STATus:OPERation[:EVENt]?

文法	STATus:OPERation[:EVENt]?
説明	オペレーションイベントレジスタのデータを問い合わせます。本コマンドでデータを問い合わせると，オペレーションイベントレジスタはクリアされます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB4 = 未使用 DB5 (16) = 測定中 DB6-DB16 = 未使用
例	`STAT:OPER?` → `16`
注	すべての実行中のセッションにはそれぞれレジスタを持っています。セッションが開始したときにレジスタはクリアされます。

2.5.2 STATus:OPERation:CONDition?

文法	STATus:OPERation:CONDition?
説明	オペレーションコンディションレジスタのデータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB4 = 未使用 DB5 (16) = 測定中 DB6-DB16 = 未使用
例	`STAT:OPER:COND?` → `16`
注	

2.5.3 STATus:OPERation:ENABle

文法	STATus:OPERation:ENABle <mask>
説明	オペレーションイベントレジスタのイネーブルマスクを設定します。
パラメータ	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> レジスタのビットと値 DB1-DB4 = 未使用 DB5 (16) = 測定中 DB6-DB16 = 未使用 *MINimum = 0, MAXimum = 65535*
レスポンス	無し
例	`STAT:OPER:ENAB 65535`
注	

文法	STATus:OPERation:ENABle?
説明	オペレーションイベントレジスタのイネーブルマスクを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`STAT:OPER:ENAB?` → `16`
注	

2.5.4 STATus:OPERation:PTRansition

文法	STATus:OPERation:PTRansition <mask>
説明	オペレーションイベントレジスタのポジティブトランジションフィルタを設定します。
パラメータ	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB4 = 未使用 DB5 (16) = 測定中 DB6-DB16 = 未使用 *MINimum = 0, DEFault = 65535, MAXimum = 65535*
レスポンス	無し
例	`STAT:OPER:PTR 16384`
注	

文法	STATus:OPERation:PTRansition?
説明	オペレーションイベントレジスタのポジティブトランジションフィルタを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`STAT:OPER:PTR?` → `16384`
注	

2.5.5 STATus:OPERation:NTRansition

文法	STATus:OPERation:NTRansition <mask>
説明	オペレーションイベントレジスタのネガティブトランジションフィルタを設定します。
パラメータ	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB4 = 未使用 DB5 (16) = 測定中 DB6-DB16 = 未使用 *MINimum = 0, MAXimum = 65535*
レスポンス	無し
例	`STAT:OPER:NTR 16384`
注	

文法	STATus:OPERation:NTRansition?
説明	オペレーションイベントレジスタのネガティブトランジションフィルタを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`STAT:OPER:NTR?` → `16384`
注	

2.5.6 STATus:QUEStionable[:EVENt]?

文法	STATus:QUEStionable[:EVENt]?
説明	クエスチョナブルイベントレジスタのデータを問い合わせます。本コマンドでデータを問い合わせると，クエスチョナブルイベントレジスタはクリアされます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB14 = 未使用 DB15 (16384) = コマンド警告 DB16 = 未使用
例	`STAT:QUES?` → `16384`
注	すべての実行中のセッションにはそれぞれレジスタを持っています。セッションが開始したときにレジスタはクリアされます。

2.5.7 STATus:QUEStionable:CONDition?

文法	STATus:QUEStionable:CONDition?
説明	クエスチョナブルコンディションレジスタのデータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB14 = 未使用 DB15 (16384) = コマンド警告 DB16 = 未使用
例	`STAT:QUES:COND?` → `16384`
注	

2.5.8 STATus:QUEStionable:ENABle

文法	STATus:QUEStionable:ENABle <mask>
説明	クエスチョナブルイベントレジスタのイネーブルマスクを設定します。
パラメータ	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB14 = 未使用 DB15 (16384) = コマンド警告 DB16 = 未使用 *MINimum = 0, MAXimum = 65535*
レスポンス	無し
例	`STAT:QUES:ENAB 16384`
注	

文法	STATus:QUEStionable:ENABle?
説明	クエスチョナブルイベントレジスタのイネーブルマスクを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`STAT:QUES:ENAB?` → `16384`
注	

2.5.9 STATus:QUEStionable:PTRansition

文法	STATus:QUEStionable:PTRansition <mask>
説明	クエスチョナブルイベントレジスタのポジティブトランジションフィルタを設定します。
パラメータ	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> レジスタのビットと値: DB1-DB14 = 未使用 DB15 (16384) = コマンド警告 DB16 = 未使用 *MINimum = 0, DEFault = 65535, MAXimum = 65535*
レスポンス	無し
例	`STAT:QUES:PTR 16384`
注	

文法	STATus:QUEStionable:PTRansition?
説明	クエスチョナブルイベントレジスタのポジティブトランジションフィルタを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`STAT:QUES:PTR?` → `16384`
注	

2.5.10 STATus:QUEStionable:NTRansition

文法	STATus:QUEStionable:NTRansition <mask>
説明	クエスチョナブルイベントレジスタのネガティブトランジションフィルタを設定します。
パラメータ	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> レジスタのビットと値 DB1-DB14 = 未使用 DB15 (16384) = コマンド警告 DB16 = 未使用 *MINimum = 0, MAXimum = 65535*
レスポンス	無し
例	`STAT:QUES:NTR 16384`
注	

文法	STATus:QUEStionable:NTRansition?
説明	クエスチョナブルイベントレジスタのネガティブトランジションフィルタを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`STAT:QUES:NTR?` → `16384`
注	

2.5.11 STATus:PORT[:EVENt]?

文法	STATus:PORT[:EVENt]? <port name>
説明	ポートイベントレジスタのデータを問い合わせます。本コマンドでデータを問い合わせると，ポートイベントレジスタはクリアされます。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式: 文字リスト
レスポンス	<bool> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`STAT:PORT? 1-PORT1` → `1`
注	すべての実行中のセッションにはそれぞれレジスタを持っています。セッションが開始したときにレジスタはクリアされます。 <port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

2.5.12 STATus:PORT:CONDition?

文法	STATus:PORT:CONDition? <port name>
説明	ポートコンディションレジスタのデータを問い合わせます。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式:文字リスト
レスポンス	<bool> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`STAT:PORT:COND? 1-PORT1` → `1`
注	<port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

2.5.13 STATus:PORT:ENABle

文法	STATus:PORT:ENABle <port name>,<bool>
説明	ポートイベントレジスタのイネーブルマスクを設定します。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式: 文字リスト
	<bool> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`STAT:PORT:ENAB 1-PORT1,ON`
注	<port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

文法	STATus:PORT:ENABle? <port name>
説明	ポートイベントレジスタのイネーブルマスクを問い合わせます。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式:文字リスト
レスポンス	<bool> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`STAT:PORT:ENAB? 1-PORT1` → `1`
注	<port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

2.5.14 STATus:PORT:PTRansition

文法	STATus:PORT:PTRansition <port name>,<bool>
説明	ポートイベントレジスタのポジティブトランジションフィルタを設定します。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式:文字リスト
	<bool> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`STAT:PORT:PTR 1-PORT1,ON`
注	<port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

文法	STATus:PORT:PTRansition? <port name>
説明	ポートイベントレジスタのポジティブトランジションフィルタを問い合わせます。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式:文字リスト
レスポンス	<bool> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`STAT:PORT:PTR? 1-PORT1` → `1`
注	<port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

2.5.15 STATus:PORT:NTRansition

文法	STATus:PORT:NTRansition <port name>,<bool>
説明	ポートイベントレジスタのネガティブトランジションフィルタを設定します。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式:文字リスト
	<bool> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`STAT:PORT:NTR 1-PORT1,OFF`
注	<port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

文法	STATus:PORT:NTRansition? <port name>
説明	ポートイベントレジスタのネガティブトランジションフィルタを問い合わせます。
パラメータ	<port name> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 表示形式:文字リスト
レスポンス	<bool> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`STAT:PORT:NTR? 1-PORT1` → `0`
注	<port name> は，`INSTrument:PORT:CATalog?`によって返されるポートの1つに一致します。

2.5.16 STATus:PRESet

文法	STATus:PRESet
説明	機器に依存するステータスデータ構造に対して，PRESetコマンドはイネーブルレジスタをすべて1に設定し，ポジィテプトランジションを検出するようにします。 SCPIで規定されるステータスデータ構造 (オペレーション，クエスチョナブル，およびポートステータス) に対して， PRESetコマンドはトランジションフィルタレジスタを設定し，ポジィテプトランジションを検出するようにします。また，イネーブルレジスタを0に設定します。 本コマンドは，ステータスバイトレジスタ，標準イベントステータスレジスタに影響しません。 PRESetは，どのイベントレジスタ，およびどのエラー/イベントキューもクリアしません。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`STAT:PRES`
注	すべての実行中のセッションにはそれぞれレジスタを持っています。 本コマンドはすべての接続されているアプリケーションサーバのレジスタに影響します。

2.5.17 STATus:INTerface:PORT<Pt>[:EVENt]?

文法	STATus:INTerface:PORT<Pt>[:EVENt]?
説明	機器に依存するイベントステータスレジスタのデータを読み出します。本コマンドでデータを問い合わせると，機器に依存するイベントステータスレジスタはクリアされます。ポート1のイベントはステータスバイトのDB1に，ポート2のイベントはステータスバイトのDB2に集約されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値: DB1 (1) = 2 Mbps Summary DB2 (2) = SDH/SONET Summary DB3 (4) = E3 Summary DB4 (8) = E4 Summary DB5 (16) = 未使用. Reserved for V-Series/Codir. Summary DB6 (32) = Ethernet Summary DB7 (64) = T1 Summary DB8 (128) = OTN Summary DB9 (256) = NoFrame Summary DB10 (512) = Physical Summary DB11 (1024) = T3 Summary DB12 (2048) = Fibre Channel Summary DB13 (4096) = CPRI Summary DB14 - DB16 = 未使用
例	`STAT:INT:PORT1?` → `16`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。

2.5.18 STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition?

文法	STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition?
説明	機器に依存するステータスコンディションレジスタのデータを読み出します。このレジスタには，異なるインタフェースのイベント/アラームがすべて表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レジスタのビットと値: DB1 (1) = 2 Mbps Summary DB2 (2) = SDH/SONET Summary DB3 (4) = E3 Summary DB4 (8) = E4 Summary DB5 (16) = 未使用. Reserved for V-Series/Codir. Summary DB6 (32) = Ethernet Summary DB7 (64) = T1 Summary DB8 (128) = OTN Summary DB9 (256) = NoFrame Summary DB10 (512) = Physical Summary DB11 (1024) = T3 Summary DB12 (2048) = Fibre Channel Summary DB13 (4096) = CPRI Summary DB14 - DB16 = 未使用
例	`STAT:INT:PORT1:COND?` → `16`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。

2.6 Mass Memory サブシステムコマンド

本コマンド群は以下ストレージエリアでのファイル/ディレクトリ操作を実行します。

ロケーション	詳細
`Internal/`	ネットワークマスタ内部ストレージ
`Usb/`	USB接続されたストレージ 本ロケーションはUSBストレージが接続された時のみアクセス可能です。
`Internal/remote/`	外部ネットワークデバイス 外部ネットワークデバイス接続方法はユーザマニュアルを参照ください。 本ロケーションは外部ネットワークデバイスが設定され，接続可能な場合のみアクセス可能です。

ファイルは上記ロケーションまたはそのサブディレクトリにのみ作成可能です。

2.6.1 MMEMory:LOAD

文法	MMEMory:LOAD <file>
説明	現在のアプリケーションサーバで指定されたファイルを読み込みます。 読み込むファイルは設定または結果のデータの両方を含むまたはどちらかです。
パラメータ	<file> = <STRING PROGRAM DATA> 読み込むファイルのパスと名称
レスポンス	無し
例	`MMEM:LOAD "Internal/SAT-settings.cfg"`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。
	アプリケーションサーバはIdle状態である必要があります。読み込むファイルの形式はアプリケーションサーバの形式と一致している必要があります。
	ロードするファイルは `Internal/` ディレクトリ，またはそのサブディレクトリに存在する必要があります。
	USBストレージデバイスがマウントされている場合は，ファイルは Usb/ ディレクトリでアクセスできます。

2.6.2 MMEMory:STORe:STATe

文法	MMEMory:STORe:STATe <file>
説明	機器の指定されたファイルに現在の設定を保存します。
パラメータ	<file> = <STRING PROGRAM DATA> データを保存するファイルのパスと名称
レスポンス	無し
例	`MMEM:STOR:STAT "Internal/my-bert-settings.cfg"`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。
	アプリケーションサーバはIdle状態である必要があります。
	ロードするファイルは `Internal/` ディレクトリ，またはそのサブディレクトリに存在する必要があります。
	USBストレージデバイスがマウントされている場合は，ファイルは Usb/ ディレクトリでアクセスできます。

2.6.3 MMEMory:STORe:DATA

文法	MMEMory:STORe:DATA <file>
説明	機器の指定されたファイルに現在の設定と結果のデータを保存します。
パラメータ	<file> = <STRING PROGRAM DATA> データを保存するファイルのパスと名称
レスポンス	無し
例	`MMEM:STOR:DATA "Usb/my-bert-result.res"`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。
	アプリケーションサーバはIdle状態である必要があります。
	ロードするファイルは `Internal/` ディレクトリ，またはそのサブディレクトリに存在する必要があります。
	USBストレージデバイスがマウントされている場合は，ファイルは Usb/ ディレクトリでアクセスできます。

2.6.4 MMEMory:DELete

文法	MMEMory:DELete <file>
説明	ファイルを削除します。
パラメータ	<file> = <STRING PROGRAM DATA> 削除するファイルパス
レスポンス	無し
例	`MMEM:DEL "Internal/report.pdf"`
注	

2.6.5 MMEMory:DATA?

文法	MMEMory:DATA? <file>
説明	本コマンドはファイルのデータを取得します。
パラメータ	<file> = <STRING PROGRAM DATA> 取得するファイルパス
レスポンス	<DEFINITE LENGTH ARBITRARY BLOCK RESPONSE DATA> = #<nonzero digit><digits><8 bit data bytes>, where: <nonzero digit> は1バイトのASCIIキャラクタです。'1'-'9'. この値は <digits> の長さを示します。 <digits> はASCIIキャラクタでデータバイト長を示します。'0'-'9'
例	`MMEM:DATA? "Internal/report.pdf"` → #49137<9137 bytes of binary data>
注	本コマンドは複合コマンドで他コマンドと併用することはできません。

2.6.6 MMEMory:COPY

文法	MMEMory:COPY <source-file>,<destination-file>
説明	ファイルをコピーします。
パラメータ	<source-file> = <STRING PROGRAM DATA> コピー元のファイルパス
	<destination-file> = <STRING PROGRAM DATA> コピー先のファイルパス
レスポンス	無し
例	`MMEM:COPY "Internal/report.pdf","Usb/report.pdf"`
注	

2.6.7 MMEMory:MOVE

文法	MMEMory:MOVE <old-file>,<new-file>
説明	ファイルをリネームまたは移動します。
パラメータ	<old-file> = <STRING PROGRAM DATA> リネームまたは移動するファイルパス
	<new-file> = <STRING PROGRAM DATA> リネームまたは移動先のファイルパス
レスポンス	無し
例	`MMEM:MOVE "Internal/report.pdf","Usb/report.pdf"`
注	

2.6.8 MMEMory:INFO?

文法	MMEMory:INFO? <file>
説明	ファイルの情報を問い合わせます。
パラメータ	<file> = <STRING PROGRAM DATA> 問い合わせるファイルのパス
レスポンス	<file-date-time> = <STRING RESPONSE DATA> 最終変更時間
	<file-size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> ファイルサイズバイト
例	`MMEM:INFO? "Internal/report.pdf"` → `"2015-05-29 16:02:20",9137`
注	

2.6.9 MMEMory:CATalog?

文法	MMEMory:CATalog? <directory>[,<pattern>]
説明	ディレクトリ内のファイルリストを問い合わせます。
パラメータ	<directory> = <STRING PROGRAM DATA> ディレクトリのパス
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> オプションで*と?が使えます。
レスポンス	({<item>} + {,}∗) = <EXPRESSION RESPONSE DATA> リストはダブルコーテーションでくくられて出力されます。
例	`MMEM:CAT? "Internal/reports"` → `("report.pdf","setup.cfg")`
注	

2.6.10 MMEMory:DCATalog?

文法	MMEMory:DCATalog? <directory>
説明	ディレクトリ内のサブディレクトリを問い合わせます。
パラメータ	<directory> = <STRING PROGRAM DATA> ディレクトリのパス
レスポンス	({<directory>} + {,}∗) = <EXPRESSION RESPONSE DATA> リストはダブルコーテーションでくくられて出力されます。
例	`MMEM:DCAT? "Internal/reports"` → `("diagnostics","favorites","logs","remote","screens","windowsinstaller")`
注	

2.6.11 MMEMory:MDIRectory

文法	MMEMory:MDIRectory <directory>
説明	サブディレクトリを作成します。
パラメータ	<directory> = <STRING PROGRAM DATA> 作成するディレクトリのパス
レスポンス	無し
例	`MMEM:MDIR "Internal/reports"`
注	

2.6.12 MMEMory:RDIRectory

文法	MMEMory:RDIRectory <directory>[,<force>]
説明	ディレクトリを削除します。
パラメータ	<directory> = <STRING PROGRAM DATA> ディレクトリを指定します。
	<force> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> もし `ON` を設定するとディレクトリ内すべてが削除されます。
レスポンス	無し
例	`MMEM:RDIR "Internal/reports"`
注	無し

2.6.13 MMEMory:SAVE

文法	MMEMory:SAVE <enable>
説明	アプリケーション終了時に保存されるオートセーブ機能の有効/無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し

例	`INST:STAR:LAST TP-BERT-OTN,1-PORT1`
	`MMEM:SAVE ON`
	`INST? → 2`
	`INST:TERM 2`

注	

文法	MMEMory:SAVE?
説明	アプリケーション終了時に保存されるオートセーブ機能の有効/無効設定を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MMEM:SAVE? → 1`
注	

Chapter 3

No frame

3.1 インタフェース設定

3.1.1 NFRame:PORT<Pt>:INTerface:TYPE

文法	NFRame:PORT<Pt>:INTerface:TYPE <type>
説明	インタフェースタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF QSFP: QSFP optical interface (40 Gbps) CXP: CXP optical interface (100 Gbps) CFP: CFP optical interface (40/100 Gbps) CFP2: CFP2 optical interface (100 Gbps) QSFP28ADpt: CFP2-QSFP28 Adaptor interface (100 Gbps) CFP4: CFP4 optical interface (100 Gbps) QSFP28: QSFP28 optical interface (100 Gbps) SFP28: SFP28 optical interface (25 Gbps) QSFPDD: QSFP-DD optical interface (400 Gbps) OSFP: OSFP optical interface (400 Gbps) *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:INT:TYPE QSFP`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:INTerface:TYPE?
説明	インタフェースタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:INT:TYPE?` → `QSFP`
注	

3.1.2 NFRame:PORT<Pt>:INTerface:BITRate

文法	NFRame:PORT<Pt>:INTerface:BITRate <bitrate>
説明	インターフェースのビットレートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> E400G: 400G Ethernet E100G: 100G Ethernet E40G: 40G Ethernet E25G: 25G Ethernet STM256: STM256/OC768 OTU4 OTU3 OTU3E1 OTU3E2 *DEFault = E100G*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:INT:BITR E100G`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:INTerface:BITRate?
説明	インターフェースのビットレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:INT:BITR?` → `E100G`
注	

3.1.3 NFRame:PORT<Pt>:INTerface:LANE

文法	NFRame:PORT<Pt>:INTerface:LANE <type>
説明	レーンタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LANE10: 10 Lanes LANE20: 20 Lanes LANE4 : 4 Lanes LANE1 : 1 Lane LANE8 : 8 Lanes (PAM4) LANE16: 16 Lanes (NRZ) *DEFault = LANE10*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:INT:LANE LANE10`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:INTerface:LANE?
説明	レーンタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:INT:LANE?` → `LANE10`
注	

3.1.4 NFRame:PORT<Pt>:TIMing

文法	NFRame:PORT<Pt>:TIMing <source>
説明	タイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: Internal clock. EXTernal: External clock. *DEFault = INT*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TIM INT`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:TIMing?
説明	タイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TIM? → INT`
注	

3.1.5 NFRame:PORT<Pt>[:RX]:INTerface:PATTern:FOLLow

文法	NFRame:PORT<Pt>[:RX]:INTerface:PATTern:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタの設定をレシーバーに反映させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Do not follow ON: Follow the transmitter setup *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:INT:PATT:FOLL ON`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>[:RX]:INTerface:PATTern:FOLLow?
説明	トランスミッタの設定をレシーバーに反映させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:INT:PATT:FOLL? → ON`
注	

3.1.6 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern <type>
説明	トランスミッタのパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q SWAVe: Square Wave *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:INT:PATT PRBS31`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern?
説明	トランスミッタのパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:INT:PATT?` → `PRBS31`
注	

3.1.7 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern <type>
説明	レシーバのパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:INT:PATT PRBS31`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern?
説明	レシーバのパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:INT:PATT?` → `PRBS31`
注	

3.1.8 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PINVersion <inversion>
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:INT:PINV ON`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PINVersion?
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:INT:PINV?` → `1`
注	

3.1.9 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PINVersion <inversion>
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:INT:PINV ON`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PINVersion?
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:INT:PINV?` → `1`
注	

3.1.10 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern <type>
説明	トランスミッタのパターンをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:INT:LANE2:PATT PRBS31`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。 レーン番号は1オリジンです。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern?
説明	トランスミッタのパターンをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:INT:LANE2:PATT?` → `PRBS31`
注	

3.1.11 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern <type>
説明	レシーバのパターンをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:INT:LANE2:PATT PRBS31`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。 レーン番号は1オリジンです。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PATTern?
説明	レシーバのパターンをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:INT:LANE2:PATT?` → `PRBS31`
注	

3.1.12 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion <inversion>
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:INT:LANE2:PINV ON`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。 レーン番号は1オリジンです。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion?
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:INT:LANE2:PINV?` → `1`
注	

3.1.13 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion <inversion>
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:INT:LANE2:PINV ON`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。 レーン番号は1オリジンです。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:LANE<Ln>:PINVersion?
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ln> = レーン番号 (1-16)
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:INT:LANE2:PINV?` → `1`
注	

3.1.14 NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: 反映しない ON: レーン1をレーン2から16に反映する *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:INT:PATT:LANE:FOLL ON`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow?
説明	トランスミッタのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:INT:PATT:LANE:FOLL?` → `ON`
注	

3.1.15 NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow <follow>
説明	レシーバのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: 反映しない ON: レーン1をレーン2から16に反映する *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:INT:PATT:LANE:FOLL ON`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:INTerface:PATTern:LANE:FOLLow?
説明	レシーバのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを問い合わせます。
Parameter	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:INT:PATT:LANE:FOLL?` → `ON`
注	

3.1.16 NFRame:PORT<Pt>[:RX]:PATTern:FOLLow

文法	NFRame:PORT<Pt>[:RX]:PATTern:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタの設定をレシーバーに反映させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: 反映しない ON: トランスミッタの設定を反映する *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:PATT:FOLL ON`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>[:RX]:PATTern:FOLLow?
説明	トランスミッタの設定をレシーバーに反映させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:PATT:FOLL?` → `ON`
注	

3.1.17 NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern <type>
説明	トランスミッタのパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q SWAVe: Square Wave *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:PATT PRBS31`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern?
説明	トランスミッタのパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:PATT?` → `PRBS31`
注	

3.1.18 NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern <type>
説明	レシーバのパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:PATT PRBS31`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern?
説明	レシーバのパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:PATT?` → `PRBS31`
注	

3.1.19 NFRame:PORT<Pt>:TX:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:PINVersion <inversion>
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:PINV ON`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:PINVersion?
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:PINV?` → `1`
注	

3.1.20 NFRame:PORT<Pt>:RX:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:PINVersion <inversion>
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:PINV ON`
注	4レーン選択時は，全レーンに設定します。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:PINVersion?
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:PINV?` → `1`
注	

3.1.21 NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PATTern <lane>,<type>
説明	トランスミッタのパターンをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q SWAVe: Square Wave *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:LANE:PATT 2,PRBS31`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PATTern? <lane>
説明	トランスミッタのパターンをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:LANE:PATT? 2` → `PRBS31`
注	

3.1.22 NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PATTern

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PATTern <lane>,<type>
説明	レシーバのパターンをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS7 PRBS9 PRBS13 PRBS15 PRBS23 PRBS31 PRBS13Q PRBS31Q *DEFault = PRBS7*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:LANE:PATT 2,PRBS31`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PATTern? <lane>
説明	レシーバのパターンをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:LANE:PATT? 2` → `PRBS31`
注	

3.1.23 NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PINVersion <lane>,<inversion>
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:LANE:PINV 2,ON`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:LANE:PINVersion? <lane>
説明	トランスミッタのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:LANE:PINV? 2` → `1`
注	

3.1.24 NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PINVersion

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PINVersion <lane>,<inversion>
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:LANE:PINV 2,ON`
注	このコマンドは4レーン, 8レーンまたは16レーン選択時に有効です。

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:LANE:PINVersion? <lane>
説明	レシーバのパターンを反転させるかどうかをレーンごとに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:LANE:PINV? 2` → `1`
注	

3.1.25 NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern:LANE:FOLLow

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern:LANE:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: 反映しない ON: レーン1をレーン2から16に反映する *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:TX:PATT:LANE:FOLL ON`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:TX:PATTern:LANE:FOLLow?
説明	トランスミッタのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:TX:PATT:LANE:FOLL?` → `ON`
注	

3.1.26 NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern:LANE:FOLLow

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern:LANE:FOLLow <follow>
説明	レシーバのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: 反映しない ON: レーン1をレーン2から16に反映する *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:RX:PATT:LANE:FOLL ON`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:RX:PATTern:LANE:FOLLow?
説明	レシーバのレーン1のパターンをレーン2から16に反映させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:RX:PATT:LANE:FOLL?` → `ON`
注	

3.1.27 NFRame:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe

文法	NFRame:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe <ratio>
説明	FECシンボルエラーレートのしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ratio> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00, MAXimum = 1.00, DEFault = 0.00*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:THR:FEC:SYM:RAT 0.000015` `NFR:PORT1:THR:FEC:SYM:RAT 15e-06`
注	このコマンドは400Gで使用できます。

文法	NFRame:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe?
説明	FECシンボルエラーレートのしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ratio> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA> *MINimum = 0.00, MAXimum = 1.00, DEFault = 0.00*
例	`NFR:PORT1:THR:FEC:SYM:RAT?` → `15e-06`
注	

3.2 アラーム/エラー挿入

3.2.1 NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:FOFFset

文法	NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数/ボーレートのオフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-200.0, MAXimum=200.0, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:STIM:TX:FOFF 10.0`
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数/ボーレートのオフセットを問い合わせます。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:STIM:TX:FOFF?` → `10.0`
注	

3.2.2 NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:LANE

文法	NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:LANE <lane>
説明	エラー挿入レーンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 4レーン: *MINimum=#B0, MAXimum=#B1111, DEFault=#B0* 8レーン: *MINimum=#B0, MAXimum=#B11111111, DEFault=#B0* 10レーン: *MINimum=#B0, MAXimum=#B1111111111, DEFault=#B0* 16レーン: *MINimum=#B0, MAXimum=#B1111111111111111, DEFault=#B0* 20レーン: *MINimum=#B0, MAXimum=#B11111111111111111111, DEFault=#B0*
レスポンス	無し
例	`NFR:PORT1:STIM:TX:LANE #B101` 上記の例はレーン0とレーン2にエラーを挿入します。
注	

文法	NFRame:PORT<Pt>:STIMuli:TX:LANE?
説明	エラー挿入レーンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lane> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`NFR:PORT1:STIM:TX:LANE?` → `#B1010` → `#B10100000` → `#B1010000000` → `#B1010000000000000` → `#B10100000000000000000`
注	

3.3 結果

3.3.1 NFRame:PORT<Pt>[:RX]:IFETch?

文法	NFRame:PORT<Pt>[:RX]:IFETch? <parameter>
説明	No frame測定結果が存在するときに，以下のパラメータのデータを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 問い合わせる測定結果のパラメータと，そのレスポンスのフォーマットを示します。 **アラーム** LOS: Loss of signal. レスポンス: <Seconds>,<Ratio> LSSx: Loss of signal synchronization of lane x (x = 0-19). レスポンス: <Seconds>,<Ratio> **エラー** ERRPRBS: Bit Error (total). レスポンス: <Count>,<Ratio> ERRPRBSx: Bit Error of lane x (x = 0-19). レスポンス: <Count>,<Ratio> SYMBERR: Symbol Error (total). レスポンス: <Count>,<Ratio> SYMBERRx: Symbol Error of lane x (x = 0-19). レスポンス: <Count>,<Ratio> **Rx周波数** FREQDEV: Frequency deviation. レスポンス: <ppm> FREQDEVx: Frequency / baud rate deviation of lane x (x = 0-19). レスポンス: <ppm>
レスポンス	{(<result>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式:数値リスト 測定結果はパラメータの項目にあるフォーマットで返されます。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaNになります(1.6.1節)。

次のページに続く...

...前のページから続く

例	`NFR:PORT1:IFET? (LOS,LSS0)` → `(3,0.00532),(4,0.00709)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔からデータを取り出します。 要求された項目が利用不能な場合はNaN (1.6.1節)が返されます。 一つ以上の結果が存在する場合は，最後の ”,”は出力されません。

3.4 ステータス

3.4.1 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:AESummary[:EVENt]?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:AESummary[:EVENt]?
説明	No frameアラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容はSTATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition レジスタのDB9 に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Alarm summary DB2 - DB8 = 未使用 DB9 (256) = Error summary DB10 - DB16 = 未使用
例	`NFR:STAT:PORT1:AES?` → `1`
注	

3.4.2 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:AESummary:CONDition?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:AESummary:CONDition?
説明	No frameアラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1はNFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ALARm[:EVENt]?のサマリです。 DB9はNFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Alarm summary DB2 - DB8 = 未使用 DB9 (256) = Error summary DB10 - DB16 = 未使用
例	`NFR:STAT:PORT1:AES:COND?` → `2`
注	

3.4.3 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ALARm[:EVENt]?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ALARm[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。このレジスタの内容はNFRame:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDitionレジスターのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = LOS, Loss of signal DB2 (2) = LSS, Loss of signal synchronization DB3 (4) = CDRL, CDR Lock status DB4 - DB16 = 未使用
例	`NFR:STAT:PORT1:ALAR?` → `2`
注	

3.4.4 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ALARm:CONDition?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ALARm:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = LOS, Loss of signal DB2 (2) = LSS, Loss of signal synchronization DB3 (4) = CDRL, CDR Lock status DB4 - DB16 = 未使用
例	`NFR:STAT:PORT1:ALAR:COND?` → `4`
注	

3.4.5 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ERRor[:EVENt]?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ERRor[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このレジスタの内容はNFRame:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDitionレジスターのDB9に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = ビットエラー DB2 (2) = シンボルエラー DB3 - DB16 = 未使用
例	`NFR:STAT:PORT1:ERR?` → `1`
注	

3.4.6 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ERRor:CONDition?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:ERRor:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = ビットエラー DB2 (2) = シンボルエラー DB3 - DB16 = 未使用
例	`NFR:STAT:PORT1:ERR:COND?` → `1`
注	

3.4.7 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PSLevel?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PSLevel?
説明	入力信号レベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> ”<power> dBm”: Min: ”< <min> dBm”, Max: ”Exceeds Level” ”N/A”: モジュールが未装着あるいは未準備
例	`NFR:STAT:PORT1:PSL?` → `"-3 dBm"`
注	

3.4.8 NFRame:STATus:PORT<Pt>:TX:PSLevel?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>:TX:PSLevel?
説明	出力信号レベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> "<power> dBm": Min: "< <min> dBm", Max: "Exceeds Level" "N/A": モジュールが未装着あるいは未準備
例	`NFR:STAT:PORT1:TX:PSL?` → `"-3 dBm"`
注	

3.4.9 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PFRequency?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PFRequency? [<lane>]
説明	入力の周波数/ボーレートを問い合わせます。単位: Hz または Bd
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<frequency> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`NFR:STAT:PORT1:PFR?` → `103125000192` [1] `NFR:STAT:PORT1:PFR? 0` → `5250845696`
注	[1] レーン選択が20レーンのときは, <lane>を使用しません。

3.4.10 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PDEViation?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PDEViation? [<lane>]
説明	入力の周波数/ボーレートの偏差を問い合わせます。単位: ppm.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<deviation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`NFR:STAT:PORT1:PDEV?` → `0.0` [1] `NFR:STAT:PORT1:PDEV? 0` → `0.0`
注	[1] レーン選択が20レーンのときは, <lane>を使用しません。

3.4.11 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PCDRlock?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PCDRlock? [<lane>]
説明	CDRロックのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<status> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 0: CDR Locked 1: CDR Unlocked
例	`NFR:STAT:PORT1:PCDR?` → `0` [1] `NFR:STAT:PORT1:PCDR? 0` → `0`
注	[1] レーン選択が20レーンのときは, <lane>を使用しません。

3.4.12 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PLSS?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PLSS? [<lane>]
説明	LSSのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<status> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 0: No LSS 1: LSS
例	`NFR:STAT:PORT1:PLSS? 0` → `0`
注	

3.4.13 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PSYMberr?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PSYMberr? [<lane>]
説明	シンボルエラーのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-7)
レスポンス	<status> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 0: No Symbol Error 1: Symbol Error
例	`NFR:STAT:PORT1:PSYM? 0` → `0`
注	このコマンドは8レーン選択時に有効です。

3.4.14 NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PBITerr?

文法	NFRame:STATus:PORT<Pt>[:RX]:PBITerr? [<lane>]
説明	ビットエラーのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = レーン番号 (0-15)
レスポンス	<status> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 0: No Bit Error 1: Bit Error
例	`NFR:STAT:PORT1:PBIT? 0` → `0`
注	このコマンドは16レーン選択時に有効です。

Chapter 4

CPRI/OBSAI

4.1 ポート設定

4.1.1 CPRI:PORT<Pt>:MODE

文法	CPRI:PORT<Pt>:MODE <mode>
説明	ポートモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: トランスミッタをOFFにします。 NORMal: 設定した信号を送信する通常の送信モード THRough: (1 ポート / 2 ポート) パススルーモード。受信した信号を送信します。 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:MODE NORM`
注	本コマンドはover OTN選択時には無効になります。

文法	CPRI:PORT<Pt>:MODE?
説明	ポートモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:MODE?` → `NORM`
注	本コマンドはover OTN選択時には無効になります。

4.1.2 CPRI:PORT<Pt>:TIMing:SOURce

文法	CPRI:PORT<Pt>:TIMing:SOURce <source>
説明	トランスミッタのタイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロック EXTernal: 外部クロック GPS: GPS信号 RX: 受信信号抽出クロック *DEFault = INTernal*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:TIM:SOUR INT`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:TIMing:SOURce?
説明	トランスミッタのタイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:TIM:SOUR?` → `INT`
注	

4.1.3 CPRI:PORT<Pt>:LRATe

文法	CPRI:PORT<Pt>:LRATe <rate>
説明	ラインレートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 614M: 614.4Mbps(CPRI) 768M: 768.0Mbps(OBSAI) 1228M: 1228.8Mbps(CPRI) 1536M: 1536.0Mbps(OBSAI) 2457M: 2457.6Mbps(CPRI) 3072M: 3072.0Mbps(CPRI/OBSAI) 4915M: 4915.2Mbps(CPRI) 6144M: 6144.0Mbps(CPRI/OBSAI) 9830M: 9830.4Mbps(CPRI) 10137M: 10137.6Mbps(CPRI) 12165M: 12165.12Mbps(CPRI) 24330M: 24330.24Mbps(CPRI) *DEFault = 614M*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:LRAT 614M`
注	本コマンドはover OTN選択時には無効になります。 768M，4915Mを選択すると，Contentがアンフレームになります。

文法	CPRI:PORT<Pt>:LRATe?
説明	ラインレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:LRAT?` → `614M`
注	本コマンドはover OTN選択時には無効になります。

4.1.4 CPRI:PORT<Pt>:LRATe:MODE

文法	CPRI:PORT<Pt>:LRATe:MODE <mode>
説明	ラインレートモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CPRI: CPRI OBSAI: OBSAI *DEFault = CPRI*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:LRAT:MODE OBSAI`
注	本コマンドはover OTN選択時には無効になります。 OBSAIを選択すると，Contentがアンフレームになります。

文法	CPRI:PORT<Pt>:LRATe:MODE?
説明	ラインレートモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:LRAT:MODE?` → `OBSAI`
注	本コマンドはover OTN選択時には無効になります。

4.1.5 CPRI:PORT<Pt>:CONTents

文法	CPRI:PORT<Pt>:CONTents <contents>
説明	コンテンツを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<contents> = <CHARACTER PROGRAM DATA> UFRamed: アンフレーム LINK: CPRIリンク OBLINK: OBSAIリンク
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:CONT UFR`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:CONTents?
説明	コンテンツを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<contents> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:CONT?` → `UFR`
注	

4.1.6 CPRI:PORT<Pt>:FEC

文法	CPRI:PORT<Pt>:FEC <mode>
説明	FECの有効/無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> *DEFault* = *OFF*
レスポンス	None.
例	`CPRI:PORT1:FEC ON`
注	このコマンドは，ラインレートが 12165.12 Mbps または 24330.24 Mbps. の場合に有効です。

文法	CPRI:PORT<Pt>:FEC?
説明	FECの有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:FEC?` → `ON`
注	

4.1.7 CPRI:PORT<Pt>:PATTern

文法	CPRI:PORT<Pt>:PATTern <type>
説明	データコンテンツパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS15: PRBS15パターン PRBS20: PRBS20パターン PRBS23: PRBS23パターン PRBS31: PRBS31パターン USER32BIT: ユーザパターン(32bit) OFF: パターンエラー測定無効 *DEFault = PRBS15*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:PATT PRBS15`
注	このコマンドはCPRIとOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:PATTern?
説明	データコンテンツパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:PATT?` → `PRBS15`
注	

4.1.8 CPRI:PORT<Pt>:PINVersion

文法	CPRI:PORT<Pt>:PINVersion <inversion>
説明	データコンテンツパターンを反転させるかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inversion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NORMal: Invert Off INVerted: Invert On
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:PINV NORM`
注	このコマンドはCPRIとOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:PINVersion?
説明	データコンテンツパターンを反転させるかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inversion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:PINV?` → `NORM`
注	

4.1.9 CPRI:PORT<Pt>:UP32

文法	CPRI:PORT<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> パターンを記述するには'0'と'1'の2進数を使用します。 文字列は1〜32の文字で設定します(長さは1ビット単位で変えられます)。
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:UP32 "0110"`
注	このコマンドはCPRIとOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:UP32?
説明	PAYLoadがUSER32BITの場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	CPRI:PORT1:UP32? → "0110"
注	

4.1.10 CPRI:PORT<Pt>:PVERsion

文法	CPRI:PORT<Pt>:PVERsion <version>
説明	プロトコルバージョンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PVER1: プロトコルバージョン1 (= スクランブルOFF) PVER2: プロトコルバージョン2 (= スクランブルON)
レスポンス	無し
例	CPRI:PORT1:PVER PVER1
注	このコマンドはCPRIとOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:PVERsion?
説明	プロトコルバージョンを問い合わせます
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<version> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	CPRI:PORT1:PVER? → PVER1
注	

4.1.11 CPRI:PORT<Pt>:PROLe

文法	CPRI:PORT<Pt>:PROLe <role>
説明	ポートの役割を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<role> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MASTer: マスタ SLAVe: スレーブ
レスポンス	無し
例	CPRI:PORT1:PROL MAST
注	このコマンドはCPRIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:PROLe?
説明	ポートの役割を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<role> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	CPRI:PORT1:PROL? → MAST
注	

4.1.12 CPRI:PORT<Pt>:SSEQence

文法	CPRI:PORT<Pt>:SSEQence <sequence>
説明	スタートアップシーケンスを行うかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<sequence> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	CPRI:PORT1:SSEQ OFF
注	このコマンドはCPRIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:SSEQence?
説明	スタートアップシーケンスを行うかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:SSEQ? → 0`
注	

4.1.13 CPRI:PORT<Pt>:CMHDlc

文法	CPRI:PORT<Pt>:CMHDlc <hdlc>
説明	制御および管理用信号のHDLCレートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<hdlc> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 無し 240K: 240k 480K: 480k 960K: 960k 1920K: 1920k 2400K: 2400k HIGH: 設定可能な一番高いレート
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:CMHD NONE`
注	このコマンドはCPRIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:CMHDlc?
説明	制御および管理用信号のHDLCレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<hdlc> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:CMHD? → NONE`
注	

4.1.14 CPRI:PORT<Pt>:EENable

文法	CPRI:PORT<Pt>:EENable <enable>
説明	制御および管理用信号のイーサネットを有効にするか設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:EEN OFF`
注	このコマンドはCPRIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:EENable?
説明	制御および管理用信号のイーサネットを有効にするかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:EEN? → 0`
注	

4.1.15 CPRI:PORT<Pt>:CMEPointer

文法	CPRI:PORT<Pt>:CMEPointer <pointer>
説明	制御および管理用信号のイーサネットポインタを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pointer> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=20, MAXimum=63, DEFault=20*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:CMEP 63`
注	本コマンドはイーサネットが有効になっている場合のみ実行できます。 このコマンドはCPRIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:CMEPointer?
説明	制御および管理用信号のイーサネットポインタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pointer> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:CMEP?` → `20`
注	

4.1.16 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:FSSeed

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:FSSeed <enable>
説明	Forced Scrambler seedの有効/無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> OFF ON
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:FSS ON`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:FSSeed?
説明	Forced Scrambler seedの有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:FSS?` → `ON`
注	

4.1.17 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:FIDLe

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:FIDLe <type>
説明	Tx forced idleを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Idle OFF ON: Idle ON (3072M以下) IREQ: Idle REQ (6144M) IACK: Idle ACK (6144M)
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:FIDL ON`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:FIDLe?
説明	Tx forced idleを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:FIDL? → ON`
注	

4.1.18 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:SSINdex

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:SSINdex <seed>
説明	Tx scramble seed indexを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<seed> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=17, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:SSIN 1`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:SSINdex?
説明	Tx scramble seed indexを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seed> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:SSIN? → 1`
注	

4.1.19 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:SSValue

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:SSValue?
説明	Tx scramble seedの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seed> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:SSV? → #B11`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

4.1.20 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:ADDRess

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:ADDRess <address>
説明	Tx RP3 addressを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#H1FFF, DEFault=#H0000*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:ADDR #H0001`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:ADDRess?
説明	Tx forced idleを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:ADDR? → #H1`
注	

4.1.21 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:TYPE

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:TYPE <type>
説明	Tx RP3 typeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> WCDMA: WCDMA/FDD GSM: GSM/EDGE IEEE80216: IEEE 802.16 LTE: LTE
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:TYPE LTE`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:TX:TYPE?
説明	Tx RP3 typeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:TX:TYPE?` → `LTE`
注	

4.1.22 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:FILTer

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:FILTer <enable>
説明	Rx filter enableの有効/無効を設定します。
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> OFF ON
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:FILT ON`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:FILTer?
説明	Rx filter enableを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:FILT?` → `1`
注	

4.1.23 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:SSINdex

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:SSINdex <seed>
説明	Rx scramble seed indexを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<seed> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=17, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:SSIN 1`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:SSINdex?
説明	Rx scramble seed indexを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seed> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:SSIN?` → `1`
注	

4.1.24 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:SSValue

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:SSValue?
説明	Rx scrambler seed valueを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seed> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:SSV?` → `#B11`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

4.1.25 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:ADDRess

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:ADDRess <address>
説明	Rx RP3 addressを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#H1FFF, DEFault=#H0000*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:ADDR #H0001`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:ADDRess?
説明	Rx RP3 addressを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:ADDR?` → `#H1`
注	

4.1.26 CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:TYPE

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:TYPE <type>
説明	Rx RP3 typeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> WCDMA: WCDMA/FDD GSM: GSM/EDGE IEEE80216: IEEE 802.16 LTE: LTE
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:TYPE LTE`
注	このコマンドはOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:OBSai:RX:TYPE?
説明	Rx RP3 typeを問い合わせます.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:OBS:RX:TYPE?` → `LTE`
注	

4.1.27 CPRI:PORT<Pt>:SETup:FOLLow

文法	CPRI:PORT<Pt>:SETup:FOLLow <follow>
説明	PORT1と同じにするかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:SET:FOLL OFF`
注	PORT1では使用できません。 このコマンドはCPRIとOBSAIに対応しています。

文法	CPRI:PORT<Pt>:SETup:FOLLow?
説明	PORT1と同じにするかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:SET:FOLL?` → `0`
注	PORT1では使用できません。

4.2 アラーム/エラー挿入

4.2.1 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm <alarm>
説明	挿入するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarm> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SLOS: Optical Loss of signal LOS: Loss of Signal LOF: Loss of Frame LSS: Loss of signal synchronization RLOS: Remote LOS RLOF: Remote LOF RAI: L1-RAI (Remote Alarm Indication) SDI: L1-SDI (SAP Defect Indication) RESet: L1-Reset (マスタの場合リセット承認，スレーブの場合リセット要求)
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:STIM:ALAR LOF`
注	`:CONTents`が`UNFramed`になっている場合は`SLOS` および`LSS`のみが選択可能です。

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm?
説明	挿入するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarm> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STIM:ALAR?` → `LOS`
注	

4.2.2 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:AINSertion

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:AINSertion <insertion>
説明	アラームの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
レスポンス	無し OFF: 挿入しない PERManent: 常時挿入 *DEFault = OFF*
例	`CPRI:PORT1:STIM:AINS OFF`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:AINSertion?
説明	アラームの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STIM:AINS?` → `OFF`
注	

4.2.3 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor <error>
説明	挿入するエラーの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<error> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LCV: LCV SHV: SHV K307: K30.7 PE: パターンエラー FECSE: FEC シンボルエラー
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:STIM:ERR LCV`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor?
説明	挿入するエラーの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarm> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STIM:ERR?` → `LCV`
注	

4.2.4 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF MANual B04: Burst · 1E-04 B05: Burst · 1E-05 B06: Burst · 1E-06 B07: Burst · 1E-07 B08: Burst · 1E-08 B09: Burst · 1E-09 B10: Burst · 1E-10 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:STIM:EINS OFF`
注	無し

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STIM:EINS?` → `B04`
注	

4.2.5 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength <length>
説明	エラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=256, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:STIM:EBL 64`
注	本コマンドはエラー挿入がManualになっている場合のみ有効です。

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength?
説明	エラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STIM:EBL → 64`
注	

4.2.6 CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-100, MAXimum=100, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:STIM:FOFF 0`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセットを問い合わせます。 単位: ppm.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STIM:FOFF → 0`
注	

4.3 結果

4.3.1 CPRI:PORT<Pt>:IFETch?

文法	CPRI:PORT<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	インターバルデータが存在する場合，そのデータを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Alarms** SLOS: Optical Loss of signal. Response: <Seconds>,<Ratio> LOS: Loss of signal. Response: <Seconds>,<Ratio> LOF: Loss of frame. Response: <Seconds>,<Ratio> NMES: No message. Response: <Seconds>,<Ratio> LSS: Loss of signal synchronization. Response: <Seconds>,<Ratio> **L1Remote Alarm** RLOS: Remote Loss. Response: <Count>,<Ratio> RLOF: Remote Loss of frame. Response: <Count>,<Ratio> RRAI: Remote RAI. Response: <Count>,<Ratio> RSDI: Remote SDI. Response: <Count>,<Ratio> RES: Reset. Response: <Count>,<Ratio> **Errors** LCV: LCV. Response: <Count>,<Ratio> SHV: SHV. Response: <Count>,<Ratio> K307: K307. Response: <Count>,<Ratio> PE: Response: Pattern error. <Count>,<Ratio> **Frame** TXHF: TX hyper frames. Response: <Count> TXCW: TX code words. Response: <Count> RXHF: RX hyper frames. Response: <Count> RXCW: RX code words. Response: <Count> TXMSGG: Tx OBSAI Message group. Response: <Count> RXMSGG: Rx OBSAI Message group. Response: <Count> **FEC** FECLOFA: Loss of FEC Alignment. Response: <Count> FECCORCW: Fec Corrected Codewords. Response: <Count> FECUCORCW: Fec Uncorrected Codewords. Response: <Count> FECSYMERR: Fec Symbol errors. Response: <Count> FECSYMERRRATE: Fec Symbol error rate. Response: <Count> **Delay** DEL: Delay. Response: <second> AVED: Average Delay. Response: <second> MIND: Maximum Delay. Response: <second> MAXD: Minimum Delay. Response: <second> DMC: Measurement Count. Response: <Count>
レスポンス	{(<result>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式:数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaN (1.6.1節) になります。
例	`CPRI:PORT1:IFET? (LOS,LOF)` → `(3,0.00532),(4,0.00709)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 [1]現在のインタフェース/アプリケーションがインストールされ，測定で現在有効になっている必要があります。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaN (1.6.1節) です。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

4.4 ステータス

4.4.1 CPRI:PORT<Pt>:STATus:AESummary[:EVENt]?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:AESummary[:EVENt]?
説明	アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は， STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition レジスタのDB13にサマリが表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = CPRI Alarm DB2 (2) = CPRI Remote Alarm DB3 (4) = CPRI Error DB4 (8) = FEC Alarm/Error DB5 - DB16 = 未使用
例	`CPRI:PORT1:STAT:AES?` → `3`
注	

4.4.2 CPRI:PORT<Pt>:STATus:AESummary:CONDiton?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:AESummary:CONDiton?
説明	アラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB2はCPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。 DB3はCPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor[:EVENt]?のサマリです。 DB4はCPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> CPRI:PORT<Pt>:STATus:AESummary[:EVENt]? と同じです。
例	`CPRI:PORT1:STAT:AES:COND?` → `3`
注	

4.4.3 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = CPRI Alarm(1), CPRI L1Remote Alarm(2)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <section> = 1: DB1 (1) = Signal Loss DB2 (2) = LOS DB3 (4) = LOF DB4 (8) = LSS DB5 (16) = No message DB6 - DB16 = 未使用 <section> = 2: DB1 (1) = Remote LOS DB2 (2) = Remote LOF DB3 (4) = RAI DB4 (8) = SDI DB5 (16) = Reset DB6 - DB16 = 未使用
例	`CPRI:PORT1:STAT:ALAR1?` → `1`
注	

4.4.4 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>:CONDition?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = CPRI Alarm(1), CPRI L1Remote Alarm(2)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> CPRI:PORT<Pt>:STATus:ALARm<section>[:EVENt]?と同じです。
例	`CPRI:PORT1:STAT:ALAR1:COND?` → `1`
注	

4.4.5 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor[:EVENt]?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = LCV DB2 (2) = SHV DB3 (4) = K30.7 DB4 (8) = パターンエラー DB5 - DB16 = 未使用
例	`CPRI:PORT1:STAT:ERR?` → `3`
注	

4.4.6 CPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor:CONDition?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> CPRI:PORT<Pt>:STATus:ERRor[:EVENt]? と同じです。
例	`CPRI:PORT1:STAT:ERR:COND?` → `3`
注	

4.4.7 CPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC[:EVENt]?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC[:EVENt]?
説明	FEC アラーム/エラーイベントレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Loss of FEC Alignment (LOFA) DB2 (2) = FEC Corrected Codewords DB3 (4) = FEC Uncorrected Codewords DB4 (8) = FEC Symbol Errors DB5 - DB16 = 未使用
例	`CPRI:PORT1:STAT:FEC?` → `3`
注	

4.4.8 CPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC:CONDition?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC:CONDition?
説明	FEC アラーム/エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> CPRI:PORT<Pt>:STATus:FEC[:EVENt]? と同じです。
例	`CPRI:PORT1:STAT:FEC:COND?` → `3`
注	

4.4.9 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PSLevel?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PSLevel?
説明	送信信号レベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signal-level> = <STRING RESPONSE DATA> "<signal-level> dBm": Min: "< <min> dBm", Max: "Exceeds Level" "N/A": モジュールが未装着あるいは未準備
例	`CPRI:PORT1:STAT:TX:PSL?` → `"-3dBm"`
注	

4.4.10 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PSLevel?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PSLevel?
説明	受信信号レベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signal-level> = <STRING RESPONSE DATA> "<signal-level> dBm": Min: "< <min> dBm", Max: "Exceeds Level" "N/A": モジュールが未装着あるいは未準備
例	`CPRI:PORT1:STAT:RX:PSL?` → `"-3dBm"`
注	

4.4.11 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PDEViation?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PDEViation? [<unit>]
説明	送信周波数の偏差を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<unit> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PPM = Parts per million BPS = Bits per second
レスポンス	<pdeviation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:TX:PDEV? PPM` → `-3`
注	

4.4.12 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PDEViation?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PDEViation? [<unit>]
説明	受信周波数の偏差を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<unit> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PPM = Parts per million BPS = Bits per second
レスポンス	<pdeviation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:RX:PDEV? PPM` → `10`
注	

4.4.13 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PBRate?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PBRate?
説明	送信信号のビットレートを問い合わせます。 単位: ppm.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pbrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:TX:PBR?` → `614400000`
注	

4.4.14 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PBRate?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PBRate?
説明	受信信号のビットレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pbrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:RX:PBR?` → `614400000`
注	

4.4.15 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PPBRate?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:PPBRate?
説明	送信信号のパターンビットレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppbrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:TX:PPBR?` → `614400000`
注	

4.4.16 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PPBRate?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:PPBRate?
説明	受信信号のパターンビットレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppbrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:RX:PPBR?` → `614400000`
注	

4.4.17 CPRI:PORT<Pt>:STATus:LINK:STATe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:LINK:STATe?
説明	CPRI Linkの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:LINK:STAT?` → `"Standby"`
注	

4.4.18 CPRI:PORT<Pt>:STATus:LINK:PROLe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:LINK:PROLe?
説明	CPRI Linkのポートの役割を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<role> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:LINK:PROL?` → `"Master"`
注	

4.4.19 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:PVERsion?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:PVERsion?
説明	受信したプロトコルバージョンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:RX:LINK:PVER?` → `"Version 1"`
注	

4.4.20 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:HRATe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:HRATe?
説明	受信した制御および管理用信号のHDLCレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:RX:LINK:HRAT?` → `"2400 kbit/s HDLC"`
注	

4.4.21 CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:POINterp?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:RX:LINK:POINterp?
説明	受信した制御および管理用信号のイーサネットポインタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pointer> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:RX:LINK:POIN?` → `20`
注	

4.4.22 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:PVERsion?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:PVERsion?
説明	送信しているプロトコルバージョンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:TX:LINK:PVER?` → `"Version 1"`
注	

4.4.23 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:HRATe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:HRATe?
説明	送信している制御および管理用信号のHDLCレートを問い合わせます
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:TX:LINK:HRAT?` → `"2400 kbit/s HDLC"`
注	

4.4.24 CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:POINterp?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:TX:LINK:POINterp?
説明	送信している制御および管理用信号のイーサネットポインタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pointer> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:TX:LINK:POIN?` → `20`
注	

4.4.25 CPRI:PORT<Pt>:STATus:OBSai:TX:LINK:STATe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:OBSai:TX:LINK:STATe?
説明	OBSAIリンクの送信状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:OBS:TX:LINK:STAT?` → `"FRAME_TX"`
注	

4.4.26 CPRI:PORT<Pt>:STATus:OBSai:RX:LINK:STATe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:STATus:OBSai:RX:LINK:STATe?
説明	OBSAIリンクの受信状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`CPRI:PORT1:STAT:OBS:RX:LINK:STAT?` → `"FRAME_SYNC"`
注	

4.5 RTD

4.5.1 CPRI:PORT<Pt>:RTD:ENABle

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:ENABle <enable>
説明	往復遅延時間測定を有効にするかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:RTD:ENAB ON`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:ENABle?
説明	往復遅延時間測定を有効にするかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:RTD:ENAB?` → `1`
注	

4.5.2 CPRI:PORT<Pt>:RTD:MLIMit

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:MLIMit <limit>
説明	往復遅延時間測定の閾値の最小値を設定します。 単位: us.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<limit> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1,000,000, DEFault=1,000,000*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:RTD:MLIM 1000000.00`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:MLIMit?
説明	往復遅延時間測定の閾値の最小値を問い合わせます。 単位: us.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<limit> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:RTD:MLIM?` → `1000000.00`
注	

4.5.3 CPRI:PORT<Pt>:RTD:NUMBer?

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:NUMBer?
説明	往復遅延時間測定の測定回数データの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:RTD:NUMB?` → `1`
注	

4.5.4 CPRI:PORT<Pt>:RTD:ATIMe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:ATIMe?
説明	往復遅延時間測定の平均値を問い合わせます。 単位:us.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<delay> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:RTD:ATIM?` → `1.46`
注	往復遅延時間測定が1sを超えた場合，測定可能な最大値を返します。

4.5.5 CPRI:PORT<Pt>:RTD:MTIMe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:MTIMe?
説明	往復遅延時間測定の最大値を問い合わせます。単位:us.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<delay> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> <limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> しきい値を超えた場合は1を返します
例	`CPRI:PORT1:RTD:MTIM?` → `1.46`
注	往復遅延時間測定が1sを超えた場合，測定可能な最大値を返します。

4.5.6 CPRI:PORT<Pt>:RTD:LTIMe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:RTD:LTIMe?
説明	往復遅延時間測定の最小値を問い合わせます。単位:us.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<delay> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:RTD:LTIM?` → `1.46`
注	往復遅延時間測定が1sを超えた場合，測定可能な最大値を返します。

4.6 APS

4.6.1 CPRI:PORT<Pt>:APS:ENABle

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:ENABle <enable>
説明	APS（Automatic Protection Switching）を有効にするかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:APS:ENAB ON`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:ENABle?
説明	APS（Automatic Protection Switching）を有効にするかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:ENAB?` → `1`
注	

4.6.2 CPRI:PORT<Pt>:APS:EVENt

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:EVENt <events>
説明	リファレンスイベントを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<events>}∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> SLOS : Signal loss LOS : LOS LOF : LOF LCV : LCV SHV : SHV PE : Pattern error RLOS : Remote LOS RLOF : Remote LOF RAI : RAI SDI : SDI RESet : Reset
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:APS:EVEN (LOS,LOF)`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:EVENt?
説明	リファレンスイベントを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<events>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:EVEN?` → `(LOS,LOF)`
注	

4.6.3 CPRI:PORT<Pt>:APS:PERiod

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:PERiod <period>
説明	エラーフリー時間を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<period> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1,10,20,30,40,50,60,70,80,90,100 単位 ms *DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:APS:PER 10`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:PERiod?
説明	エラーフリー時間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<period> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:PER?` → `10`
注	

4.6.4 CPRI:PORT<Pt>:APS:MLIMit

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:MLIMit <max>
説明	時間のしきい値を設定します。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 1000.000, DEFault = 50.000*
レスポンス	無し
例	`CPRI:PORT1:APS:MLIM 50.000`
注	

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:MLIMit?
説明	時間のしきい値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:MLIM?` → `50.000`
注	

4.6.5 CPRI:PORT<Pt>:APS:NUMBer?

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:NUMBer?
説明	APSプロトコルイベントの発生回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:NUMB?` → `17`
注	

4.6.6 CPRI:PORT<Pt>:APS:ATIMe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:ATIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間の平均値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:ATIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は1000 msです。 これよりも長い時間の場合，レスポンスは1000 msとなります。

4.6.7 CPRI:PORT<Pt>:APS:MTIMe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:MTIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間の最大値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リファレンスの最大値を超えた場合は，1が返されます。
例	`CPRI:PORT1:APS:MTIM?` → `4.000,0`
注	最大測定可能時間は1000 msです。 これよりも長い時間の場合，レスポンスは1000 msとなります。

4.6.8 CPRI:PORT<Pt>:APS:LTIMe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:LTIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間の最小値（least time）を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:LTIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は1000 msです。 これよりも長い時間の場合，レスポンスは1000 msとなります。

4.6.9 CPRI:PORT<Pt>:APS:CTIMe?

文法	CPRI:PORT<Pt>:APS:CTIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間のカレント値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<current> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`CPRI:PORT1:APS:CTIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は1000 msです。 これよりも長い時間の場合，レスポンスは9999.999 msとなります。

Chapter 5

2 Mbps

5.1 レシーバ

5.1.1 TMBPs:RX<Pt>[:ENABled]

文法	TMBPs:RX<Pt>[:ENABled] <interface>
説明	2 Mbpsレシーバをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1 ON`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>[:ENABled]?
説明	2 Mbpsレシーバの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1?` → `ON` `TMBP:RX1:ENAB?` → `SDH`
注	E1がSDHまたはSONETを経由する場合はSDHが返されます。

5.1.2 TMBPs:RX<Pt>:FOLLow

文法	TMBPs:RX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバ/トランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX: 同じポートのトランスミッタ RX1: ポート1のレシーバ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:FOLL TX` （RX1の設定をTX1と同じにします） `TMBP:RX2:FOLL RX` （RX2の設定をRX1と同じにします）
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定を別のレシーバ/トランスミッタの設定に合わせている場合，その参照元を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:FOLL?` → `TX`
注	

5.1.3 TMBPs:RX<Pt>:CONNector

文法	TMBPs:RX<Pt>:CONNector <type>
説明	コネクタの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BALanced: バランスコネクタを使用します。 UNBalanced: アンバランスコネクタを使用します。 *DEFault = UNBalanced*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:CONN BAL`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:CONNector?
説明	コネクタの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:CONN?` → `BAL`
注	

5.1.4 TMBPs:RX<Pt>:MODE

文法	TMBPs:RX<Pt>:MODE <mode>
説明	信号の終端モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TERMinate: 公称インピーダンス。標準周波数に依存したAGC。 BRIDged: ハイインピーダンス。 MONitor: 公称インピーダンス。周波数線形のAGC。 *DEFault = TERMinate*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:MODE TERM`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:MODE?
説明	信号の終端モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:MODE?` → `TERM`
注	

5.1.5 TMBPs:RX<Pt>:SENSitivity

文法	TMBPs:RX<Pt>:SENSitivity <sens>
説明	入力感度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<sens> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FULL M20DB: 入力感度 -20 dB M33DB: 入力感度 -33 dB *DEFault = FULL*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:SENS FULL`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:SENSitivity?
説明	入力感度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<sens> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:SENS?` → `FULL`
注	

5.1.6 TMBPs:RX<Pt>:CODE

文法	TMBPs:RX<Pt>:CODE <code>
説明	ラインコードの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<code> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AMI HDB3 *DEFault = HDB3*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:CODE AMI`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:CODE?
説明	ラインコードの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<code> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:CODE?` → `AMI`
注	

5.1.7 TMBPs:RX<Pt>:PCMFrame

文法	TMBPs:RX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:PCMF ON`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:PCMF?` → `1`
注	

5.1.8 TMBPs:RX<Pt>:CRC4

文法	TMBPs:RX<Pt>:CRC4 <enable>
説明	CRC4ビットをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:CRC4 ON`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:CRC4?
説明	CRC4ビットの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:CRC4?` → `1`
注	

5.1.9 TMBPs:RX<Pt>:EBITs

文法	TMBPs:RX<Pt>:EBITs <enable>
説明	Eビットをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:EBIT ON`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:EBITs?
説明	Eビットの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:EBIT?` → `1`
注	

5.1.10 TMBPs:RX<Pt>:PATTern

文法	TMBPs:RX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS6

次のページに続く...

...前のページから続く

	PRBS7 PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 QRSS11 QRSS20 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS11*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:PATT PRBS11`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:PATT? → PRBS11`
注	

5.1.11 TMBPs:RX<Pt>:PINVersion

文法	TMBPs:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:PINV ON`
注	以下のパターンを反転できます。 PRBSxx, QRSSxx, ALT11, ALT13, ALT17, ALT324, USER32BIT, USER2048BIT

文法	TMBPs:RX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転のオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:PINV? → 1`
注	

5.1.12 TMBPs:RX<Pt>:PTSLots

文法	TMBPs:RX<Pt>:PTSLots <slots>
説明	パターンのタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<slots> = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 形式:数値リスト リストは1〜31のスロット番号
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:PTSL (1,3,5)`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:PTSLots?
説明	パターンのタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<slots> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 形式:数値リスト
例	`TMBP:RX1:PTSL? → (1,3,5)`
注	

5.1.13 TMBPs:RX<Pt>:UP16

文法	TMBPs:RX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1〜16文字までです。
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，クエリコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

5.1.14 TMBPs:RX<Pt>:UP32

文法	TMBPs:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1〜32文字までです。(分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX2:UP32 "01101"`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX2:UP32? → "01101"`
注	

5.1.15 TMBPs:RX<Pt>:UP2K

文法	TMBPs:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2〜512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `TMBP:RX2:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	TMBPs:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

5.1.16 TMBPs:RX<Pt>:AUDio

文法	TMBPs:RX<Pt>:AUDio <type>
説明	オーディオデコードのオン/オフを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:AUD ON`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:AUDio?
説明	オーディオデコードのオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:AUD?` → `ON`
注	

5.1.17 TMBPs:RX<Pt>:ATSLot

文法	TMBPs:RX<Pt>:ATSLot <timeslotno>
説明	モニタするオーディオタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeslotno> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=31* *DEFault=2*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:ATSL 4`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:ATSLot?
説明	モニタするオーディオタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timeslotno> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:ATSL?` → `4`
注	

5.1.18 TMBPs:RX<Pt>:CAS

文法	TMBPs:RX<Pt>:CAS <enable>
説明	チャネル連携信号をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:RX1:CAS ON`
注	

文法	TMBPs:RX<Pt>:CAS?
説明	チャネル連携信号の状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RX1:CAS?` → `1`
注	

5.2 トランスミッタ

5.2.1 TMBPs:TX<Pt>[:ENABled]

文法	TMBPs:TX<Pt>[:ENABled] <interface>
説明	2 Mbps トランスミッタをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1 ON` `TMBP:TX1:ENAB ON`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>[:ENABled]?
説明	2 Mbpsトランスミッタの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1?` → `ON` `TMBP:TX1:ENAB?` → `SDH`
注	E1がSDHまたはSONETを経由する場合はSDHが返されます。

5.2.2 TMBPs:TX<Pt>:FOLLow

文法	TMBPs:TX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1: ポート1のトランスミッタの設定に従う *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX2:FOLL TX1` (TX2の設定をTX1と同じにします)
注	本コマンドは`PORT1`に対しては有効ではありません。

文法	TMBPs:TX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定が別のレシーバ (TX1) の設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX2:FOLL?` → `TX1`
注	本コマンドは`PORT1`に対しては有効ではありません。

5.2.3 TMBPs:TX<Pt>:CONNector

文法	TMBPs:TX<Pt>:CONNector <type>
説明	コネクタの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BALanced:バランスコネクタを使用します。 UNBalanced:アンバランスコネクタを使用します。 *DEFault = UNBalanced*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:CONN BAL`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:CONNector?
説明	コネクタの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:CONN?` → `BAL`
注	

5.2.4 TMBPs:TX<Pt>:DINSert[:ENABle]

文法	TMBPs:TX<Pt>:DINSert[:ENABle] <enable>
説明	ドロップおよびインサートを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:DINS OFF`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:DINSert[:ENABle]?
説明	ドロップおよびインサートが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:DINS?` → `0`
注	

5.2.5 TMBPs:TX<Pt>:TIMing

文法	TMBPs:TX<Pt>:TIMing <source>
説明	クロックソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロックソース EXTernal: 外部クロックソース RX: レシーバクロックと同じポート *DEFault = INTernal*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:TIM INT`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:TIMing?
説明	クロックソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:TIM?` → `INT`
注	

5.2.6 TMBPs:TX<Pt>:FOFFset

文法	TMBPs:TX<Pt>:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-125, MAXimum=125, DEFault=0* *Allowed suffix = ppm*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:FOFF 0ppm`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセット（ppm）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:FOFF?` → `0`
注	

5.2.7 TMBPs:TX<Pt>:CODE

文法	TMBPs:TX<Pt>:CODE <code>
説明	ラインコードの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<code> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AMI HDB3 *DEFault = HDB3*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:CODE AMI`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:CODE?
説明	ラインコードの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<code> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:CODE? → AMI`
注	

5.2.8 TMBPs:TX<Pt>:PCMFrame

文法	TMBPs:TX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:PCMF ON`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:PCMF? → 1`
注	

5.2.9 TMBPs:TX<Pt>:CRC4

文法	TMBPs:TX<Pt>:CRC4 <enable>
説明	CRC4ビットをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:CRC4 ON`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:CRC4?
説明	CRC4ビットの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:CRC4? → 1`
注	

5.2.10 TMBPs:TX<Pt>:SABits

文法	TMBPs:TX<Pt>:SABits <frame1>,<frame3>,<frame5>,<frame7>
説明	Saビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frame1> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000, MAXimum=#B11111* *DEFault=#B11111*
	<frame3> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000, MAXimum=#B11111* *DEFault=#B11111*
	<frame5> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000, MAXimum=#B11111* *DEFault=#B11111*
	<frame7> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000, MAXimum=#B11111* *DEFault=#B11111*
レスポンス	無し

例	`TMBP:TX1:SAB #B11111,#B11111,#B11111,#B11111`
	`TMBP:TX1:SAB 31,31,31,31`
	`TMBP:TX1:SAB min,max,def,0`

注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:SABits?
説明	Saビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frame1> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
	<frame3> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
	<frame5> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
	<frame7> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:SAB?` → `#B11111,#B11111,#B11111,#B11111`
注	

5.2.11 TMBPs:TX<Pt>:SABMode

文法	TMBPs:TX<Pt>:SABMode <mode>
説明	Saビットのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INSert BYPass *DEFault = BYPass*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:SABM INS`
注	

5.2.12 TMBPs:TX<Pt>:SABMode?

文法	TMBPs:TX<Pt>:SABMode?
説明	Saビットのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:SABM?` → `INS`
注	

5.2.13 TMBPs:TX<Pt>:PATTern

文法	TMBPs:TX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS6 PRBS7 PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 QRSS11 QRSS20 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS11*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:PATT PRBS11`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:PATT?` → `PRBS11`
注	

5.2.14 TMBPs:TX<Pt>:PINVersion

文法	TMBPs:TX<Pt>:PINVersion <inversion>
説明	パターン反転をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:PINV ON`
注	次のパターンを反転できます： PRBSxx, QRSSxx, ALT11, ALT13, ALT17, ALT324, USER32BIT and USER2048BIT.

文法	TMBPs:TX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転のオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inversion> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:PINV?` → `1`
注	

5.2.15 TMBPs:TX<Pt>:PTSLots

文法	TMBPs:TX<Pt>:PTSLots <timeslot>
説明	パターンのタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeslots> = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 形式: 数値リスト リストは1〜31のスロット番号
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:PTSL (1,3,5)`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:PTSLots?
説明	パターンのタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timeslot> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 形式: 数値リスト
例	`TMBP:TX1:PTSL?` → `(1,3,5)`
注	

5.2.16 TMBPs:TX<Pt>:UP16

文法	TMBPs:TX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1〜16文字までです。
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，クエリコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

5.2.17 TMBPs:TX<Pt>:UP32

文法	TMBPs:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1〜32文字までです。(分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:UP32 "01101"`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:UP32?` → `"01101"`
注	

5.2.18 TMBPs:TX<Pt>:UP2K

文法	TMBPs:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2〜512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `TMBP:TX1:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	TMBPs:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

5.2.19 TMBPs:TX<Pt>:UTSLots

文法	TMBPs:TX<Pt>:UTSLots <content>
説明	使用していないタイムスロットの内容を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000000, MAXimum=#B11111111* *DEFault=#B01010101*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:UTSL 128`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:UTSLots?
説明	使用していないタイムスロットの内容を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <content> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:UTSL?` → `#B10101010`
注	

5.2.20 TMBPs:TX<Pt>:SCContent

文法	TMBPs:TX<Pt>:SCContent <content>
説明	チャネルの内容を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF TONE TRANsparent SPEech *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:SCC TONE`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:SCContent?
説明	チャネルの内容を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<content> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:SCC?` → `TONE`
注	

5.2.21 TMBPs:TX<Pt>:SCTSlot

文法	TMBPs:TX<Pt>:SCTSlot <timeslot>
説明	サブチャネルのタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeslot> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=31* *DEFault=2*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:SCTS 4`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:SCTSlot?
説明	サブチャネルのタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timeslot> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:SCTS?` → `4`
注	

5.2.22 TMBPs:TX<Pt>:TFR

文法	TMBPs:TX<Pt>:TFR <frequency>
説明	トーン周波数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frequency> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1 hz, MAXimum = 4000 hz* *DEFault = 440* *Allowed suffixes = HZ, KHZ*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:TFR 500HZ`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:TFR?
説明	トーン周波数（Hz）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frequency> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:TFR?` → `500`
注	

5.2.23 TMBPs:TX<Pt>:TLEVel

文法	TMBPs:TX<Pt>:TLEVel <level>
説明	トーンレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -70, MAXimum = 3* *DEFault = -20* *Allowed suffixes = dB*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:TLEV 2dB`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:TLEVel?
説明	トーンレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:TLEV? → 2`
注	

5.2.24 TMBPs:TX<Pt>:CAS

文法	TMBPs:TX<Pt>:CAS <enable>
説明	チャネル連携信号をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:CAS ON`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:CAS?
説明	チャネル連携信号の状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:CAS? → 1`
注	

5.2.25 TMBPs:TX<Pt>:CASChannel

文法	TMBPs:TX<Pt>:CASChannel <channel>
説明	CASチャネル番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<channel> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 30, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:CASC 5`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:CASChannel?
説明	CASチャネル番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<channel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:CASC? → 5`
注	

5.2.26 TMBPs:TX<Pt>:CASBits

文法	TMBPs:TX<Pt>:CASBits <bits>
説明	CASチャネルビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1111*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:CASB #B1111`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:CASBits?
説明	CASチャネルビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:CASB?` → `#B1111`
注	

5.2.27 TMBPs:TX<Pt>:COCBits

文法	TMBPs:TX<Pt>:COCBits <bits>
説明	CASチャネル以外のビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1001*
レスポンス	無し
例	`TMBP:TX1:COCB #B0000`
注	

文法	TMBPs:TX<Pt>:COCBits?
説明	CASチャネル以外のビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:TX1:COCB?` → `#B0000`
注	

5.3 アラーム/エラー挿入

5.3.1 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ALARm

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ALARm <type>
説明	発生するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NALarm: アラーム無し NSIGnal: 信号無し AIS: アラーム表示信号 NFRame: フレーム無し DALarm: 遠隔アラーム (RDI) NSYNc: 同期無し NCAM: CAS MFAS無し DMF: 遠隔MFアラーム *DEFault = NALarm*
レスポンス	無し
例	`TMBP:STIM:TX1:ALAR NSIG`
注	

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ALARm?
説明	発生するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STIM:TX1:ALAR?` → `NSIG`
注	

5.3.2 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ERRor

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ERRor <destination>
説明	エラーの挿入先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<destination> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FAS FNFas: FASおよびNFAS FWORd: FASワード CRC4 CMFas: CRC4 MFAS CODE PATTern CAMFas: CAS MFAS EBIT: Eビット PSLip: パターンスリップ FSLip: フレームスリップ TRANsparent: Transparent *DEFault = CRC4*
レスポンス	無し
例	`TMBP:STIM:TX1:ERR FAS`
注	

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:ERRor?
説明	エラーの挿入先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<destination> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STIM:TX1:ERR?` → `FAS`
注	

5.3.3 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EINSert

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF MANual B02: バースト· 1E-02 B03: バースト· 1E-03 B04: バースト· 1E-04 B05: バースト· 1E-05 B06: バースト· 1E-06 B07: バースト· 1E-07 ES: エラー秒数 SES: 重大エラー秒数 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`TMBP:STIM:TX1:EINS MAN`
注	挿入方法をMANualに設定すると，SYST:STIM:INSコマンドによりエラーが挿入されます。2.3.48節を参照してください。

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EINSert?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STIM:TX1:EINS?` → `MAN`
注	

5.3.4 TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EBLength

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EBLength <burstlength>
説明	発生するエラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<burstlength> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=255, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`TMBP:STIM:TX1:EBL 1`
注	TMBP:STIM:TX<Pt>:ERR?については→ FWORd, *MAXimum = 16*

文法	TMBPs:STIMuli:TX<Pt>:EBLength?
説明	発生するエラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<burstlength> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STIM:TX1:EBL?` → `1`
注	

5.4 結果

5.4.1 TMBPs:RX<Pt>:IFETch?

文法	TMBPs:RX<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	2 Mbps測定結果があれば，データを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Alarms** NSIGnal:信号無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> AIS:アラーム表示信号。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NFRame:フレーム無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NCMF:CRC4マルチフレーム無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> DALarm:遠隔アラーム。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NSYNc:同期無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NCAM:CAS MF無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> DMF:遠隔MF。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> **Errors** FAS: フレームアライメント信号。 レスポンス:<Count>,<Ratio> PATTern: パターン。 レスポンス:<Count>,<Ratio> CRC4: CRC4。 レスポンス:<Count>,<Ratio> CRCM: CRC4 MFAS。 レスポンス: <Count>,<Ratio> EBIT: Eビット。 レスポンス:<Count>,<Ratio> CODE: コード。 レスポンス:<Count>,<Ratio> PSLip: パターンスリップ。 レスポンス:<Count>,<Ratio> PBLock: パターン block. レスポンス: <Count>,<Ratio> FSLip: フレームスリップ。 レスポンス:<Count>,<Ratio> **FAS performance errors** FES: FASエラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FSES: FAS重大エラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FBBE: FASバックグラウンドブロックエラー (BEE)。 Response: <Count>,<Ratio%> FALS: FAS ALS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FUAT: FAS UAT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FAVT: FAS AVT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FEFS: FAS EFS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> **Pattern performance errors** PES: パターンエラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PSES: パターン重大エラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PBBE: Pattern BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PALS: パターンALS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PUAT: パターンUAT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PAVT: パターンAVT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PEFS: パターンEFS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> **CRC4 performance errors** CES: CRC4エラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> CSES: CRC4重大エラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> CBBE: CRC4 BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> CALS: CRC4 ALS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> CUAT: CRC4 UAT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> CAVT: CRC4 AVT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> CEFS: CRC4 EFS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%>

次のページに続く...

...前のページから続く

	E-Bit performance errors EES: Eビットエラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> ESES: Eビット重大エラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> EBBE: E-Bit BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> EALS: EビットALS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> EUAT: EビットUAT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> EAVT: EビットAVT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> EEFS: EビットEFS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaNになります。
例	`TMBP:RX1:IFET? (AIS,FES)` → `(9,0.0429),(10,0.0343)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaNです。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

5.5 ステータス

5.5.1 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	アラーム/エラーサマリのイベントジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 = 未使用
例	`TMBP:STAT:RX1:AES?` → `1` `TMBP:STAT:RX1:AES:EVEN?` → `1`
注	

5.5.2 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	アラーム/エラーサマリオペレーションレジスタを問い合わせます。 DB1はTMBPs:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?のサマリです。 DB2はTMBPs:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 = 未使用
例	`TMBP:STAT:RX1:AES:COND?` → `1`
注	

5.5.3 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は，TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1に表示されます。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 同期無し DB2 (2) = 遠隔MF DB3 (4) = CAS MF無し DB4 (8) = 遠隔 DB5 (16) = CRC4 MF無し DB6 (32) = フレーム無し DB7 (64) = アラーム表示信号（AIS） DB8 (128) = 信号無しまたはハイオーダー DB9 - DB16 = 未使用
例	`TMBP:STAT:RX1:ALAR?` → `64`
注	

5.5.4 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 同期無し DB2 (2) = 遠隔MF DB3 (4) = CAS MF無し DB4 (8) = 遠隔 DB5 (16) = CRC4 MF無し DB6 (32) = フレーム無し DB7 (64) = アラーム表示信号（AIS） DB8 (128) = 信号無し DB9 - DB16 = 未使用
例	`TMBP:STAT:RX1:ALAR:COND?` → `64`
注	

5.5.5 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，TMBPs:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = パターンスリップ DB2 (2) = パターン DB3 (4) = Eビット DB4 (8) = CRC4 DB5 (16) = フレームスリップ DB6 (32) = CRC4 MFAS DB7 (64) = FAS DB8 (128) = コード DB9 (256) = シーケンス DB10 - DB16 = 未使用
例	`TMBP:STAT:RX1:ERR?` → `64`
注	

5.5.6 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = パターンスリップ DB2 (2) = パターン DB3 (4) = Eビット DB4 (8) = CRC4 DB5 (16) = フレームスリップ DB6 (32) = CRC4 MFAS DB7 (64) = FAS DB8 (128) = コード DB9 (256) = シーケンス DB10 - DB16 =未使用
例	`TMBP:STAT:RX1:ERR:COND?` → `64`
注	

5.5.7 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。 単位: dB
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:PSL?` → `0`
注	最小レベルは-11 dBです。

5.5.8 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PDEViation?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:PDEViation?
説明	物理層の偏移量を問い合わせます。 単位: ppmおよびbps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:PDEV?` → `0, 0`
注	

5.5.9 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PBRate?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:PBRate?
説明	物理層のビットレートを問い合わせます。 単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:PBR?` → `2048000`
注	

5.5.10 TMBPs:STATus:RX<Pt>:PPBRate?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:PPBRate?
説明	物理層のパターンビットレートを問い合わせます。 単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:PPBR?` → `64000`
注	

5.5.11 TMBPs:STATus:RX<Pt>:FNFWord?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:FNFWord?
説明	FAS Non FAS ワードとタイムスロット 0の内容を問い合わせます。データ長は常に2・64ビットで，16進数で表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<hex> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> フレームグループ I，フレーム0〜7
	<hex> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> フレームグループ II，フレーム8〜15
例	`TMBP:STAT:RX1:FNFW?` → `#H5F1BDF1B5F1B5F9b,#HDF1BDF1BDF1BDF9B`
注	

5.5.12 TMBPs:STATus:RX<Pt>:FDUMp?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:FDUMp?
説明	E1フレーム (32 bytes)のサンプル値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<hex> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> Expression format: Numeric list 32フレームタイムスロットのすべてを含みます。
例	`TMBP:STAT:RX1:FDUMp?` → `#H1B,#H55,#H55,...`
注	

5.5.13 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ACONtent?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ACONtent?
説明	サブチャネルのオーディオの内容を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiocontent> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:ACON?` →`#B01010101`
注	本フィールドは，サブレート用にサブチャネルの内容を示します

5.5.14 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AEBContent?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:AEBContent?
説明	サブチャネルのオーディオの偶数ビット反転を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiocontent> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:AEBC?` → `#B10000000`
注	A-lawコード化音声では，偶数ビット反転する前にA-lawコードワードを観測できます。

5.5.15 TMBPs:STATus:RX<Pt>:APPeak?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:APPeak?
説明	サブチャネルのオーディオピーク値（正）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<positivepeak> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:APP?` → `85`
注	本コマンドはA-law音声にのみ使用し，受信したA-lawコード値の最大値を示します。

5.5.16 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ANPeak?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ANPeak?
説明	サブチャネルのオーディオピーク値（負）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<negativepeak> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:ANP?` → `-85`
注	本コマンドはA-law音声にのみ使用し，受信したA-lawコード値の最小値を示します。

5.5.17 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALEVel?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ALEVel?
説明	サブチャネルのオーディオレベルを問い合わせます。 単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiolevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:ALEV?` → `-4`
注	

5.5.18 TMBPs:STATus:RX<Pt>:AFRequency?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:AFRequency?
説明	サブチャネルのオーディオトーン周波数を問い合わせます。 単位:Hz
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiofrequency> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:AFR?` → `366`
注	

5.5.19 TMBPs:STATus:RX<Pt>:ACOFfset?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:ACOFfset?
説明	サブチャネルのオーディオコーダオフセットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<coderoffset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:ACOF?` → `0`
注	32 kbpsまたは64 kbps オーディオサブチャネルのみに使用します。

5.5.20 TMBPs:STATus:RX<Pt>:CMSignal?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:CMSignal?
説明	CAS MFAS信号のステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<status> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:STAT:RX1:CMS?` →`#B00000101`
注	

5.5.21 TMBPs:STATus:RX<Pt>:CBITs?

文法	TMBPs:STATus:RX<Pt>:CBITs?
説明	CASビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト 全部で30個のCASビットの組み合わせです。
例	`TMBP:STAT:RX1:CBIT?` → `(#B0101,#B0101, ..., #B0101,#B0101)`
注	

5.6 APS

この章ではAPS試験に関するコマンドについて説明します。

5.6.1 TMBPs:APS:STARt

文法	TMBPs:APS:STARt
説明	APS（Automatic Protection Switching）測定を開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`TMBP:APS:STAR`
注	

5.6.2 TMBPs:APS:STOP

文法	TMBPs:APS:STOP
説明	APS（Automatic Protection Switching）測定を停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`TMBP:APS:STOP`
注	

5.6.3 TMBPs:APS:RX<Pt>:NUMBer?

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:NUMBer?
説明	測定されたAPSの発生回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:APS:RX1:NUMB?` → `17`
注	

5.6.4 TMBPs:APS:RX<Pt>:ATIMe?

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:ATIMe?
説明	測定されたAPS時間の平均値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:APS:RX1:ATIM?` → `4.000`
注	最大測定時間は4000 msです。 これよりも大きい時間の場合，レスポンスは4000 msとなります。

5.6.5 TMBPs:APS:RX<Pt>:MTIMe?

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:MTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最大値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リファレンスの最大値を超えた場合は，1が返されます。
例	`TMBP:APS:RX1:MTIM?` → `29.170,0`
注	最大測定時間は4000 msです。 これよりも大きい時間の場合，レスポンスは4000 msとなります。

5.6.6 TMBPs:APS:RX<Pt>:LTIMe?

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:LTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最小値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:APS:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	最大測定時間は4000 msです。 これよりも大きい時間の場合， レスポンスは4000 msとなります。

5.6.7 TMBPs:APS:RX<Pt>:EVENt

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:EVENt <event>
説明	リファレンスイベントを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<event> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AIS = アラーム表示信号 NFRame = フレーム無し PERRor = パターンエラー
レスポンス	無し
例	`TMBP:APS:RX1:EVEN AIS`
注	測定中は変更できません。

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:EVENt?
説明	リファレンスイベントを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<event> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`TMBP:APS:RX1:EVEN?` → `AIS`
注	

5.6.8 TMBPs:APS:RX<Pt>:MLIMit

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	時間のしきい値を設定します。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 4000.000, DEFault = 50.000*
レスポンス	無し
例	`TMBP:APS:RX1:MLIM 50.000`
注	

文法	TMBPs:APS:RX<Pt>:MLIMit?
説明	時間のしきい値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:APS:RX1:MLIM?` → `50.000`
注	

5.7 RTD

この章ではRTD（Round Trip Delay）測定の結果を取得するためのコマンドについて説明します。
RTDの共通設定コマンドについては，1005ページの 17.1節で説明しています。

5.7.1 TMBPs:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	TMBPs:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RTD:RX1:NUMB?` → `2`
注	

5.7.2 TMBPs:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	TMBPs:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDの平均値を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RTD:RX1:ATIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

5.7.3 TMBPs:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	TMBPs:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	RTDの最大値を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RTD:RX1:MTIM?` → `1.0,0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。 最大測定可能時間を超えた場合は， 2 番目の返り値が1，そうでない場合は0が返ります。

5.7.4 TMBPs:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	TMBPs:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDの最小値（least time）を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`TMBP:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

Chapter 6

T1

6.1 レシーバ

6.1.1 T1:RX<Pt>[:ENABled]

文法	T1:RX<Pt>[:ENABled] <interface>
説明	T1レシーバをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1 ON`
注	

文法	T1:RX<Pt>[:ENABled]?
説明	T1レシーバの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1?` → `ON` `T1:RX1:ENAB?` → `SDH`
注	T1 over SDH/SONETの場合は `SDH`を返します。

6.1.2 T1:RX<Pt>:FOLLow

文法	T1:RX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバ/トランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX: 同じポートのトランスミッタ RX1: ポート1のレシーバ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:FOLL TX` （RX1の設定をTX1と同じにします） `T1:RX2:FOLL RX1` （RX2の設定をRX1と同じにします）
注	

文法	T1:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定を別のレシーバ/トランスミッタの設定に合わせている場合，その参照元を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:FOLL?` → `TX`
注	

6.1.3 T1:RX<Pt>:MODE

文法	T1:RX<Pt>:MODE <mode>
説明	信号終端モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TERMinate:公称インピーダンス。標準周波数に依存したAGC。 BRIDged:ハイインピーダンス。 MONitor:公称インピーダンス。周波数線形のAGC。 *DEFault = TERMinate*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:MODE TERM`
注	

文法	T1:RX<Pt>:MODE?
説明	信号終端モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:MODE?` → `TERM`
注	

6.1.4 T1:RX<Pt>:CODE

文法	T1:RX<Pt>:CODE <code>
説明	ラインコードの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<code> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AMI B8ZS *DEFault = B8ZS*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:CODE AMI`
注	

文法	T1:RX<Pt>:CODE?
説明	ラインコードの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<code> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:CODE?` → `AMI`
注	

6.1.5 T1:RX<Pt>:PCMFrame

文法	T1:RX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:PCMF ON`
注	

文法	T1:RX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:PCMF? → 1`
注	

6.1.6 T1:RX<Pt>:FTYPe

文法	T1:RX<Pt>:FTYPe <type>
説明	PCMフレームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TSF: T1 SF/D4モード TESF: T1 ESFモード JESF: J1 ESFモード *DEFault = TSF*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:FTYP TESF`
注	

文法	T1:RX<Pt>:FTYPe?
説明	PCMフレームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:FTYP? → TESF`
注	

6.1.7 T1:RX<Pt>:PATTern

文法	T1:RX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 PRBS29

次のページに続く...

...前のページから続く

	PRBS31 QRSS20 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS11*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:PATT PRBS11`

文法	T1:RX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:PATT? → PRBS11`
注	

6.1.8 T1:RX<Pt>:PINVersion

文法	T1:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:PINV ON`
注	以下のパターンを反転できます。 PRBSxx, QRSSxx, ALT11, ALT13, ALT17, ALT324, USER32BIT, USER2048BIT

文法	T1:RX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転のオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:PINV? → 1`
注	

6.1.9 T1:RX<Pt>:PTSLots

文法	T1:RX<Pt>:PTSLots <slots>
説明	パターンのタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<slots> = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 形式: 数値リスト リストは1〜23のスロット番号
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:PTSL (1,3,5)`
注	

文法	T1:RX<Pt>:PTSLots?
説明	パターンのタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<slots> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 形式: 数値リスト
例	`T1:RX1:PTSL?` → `(1,3,5)`
注	

6.1.10 T1:RX<Pt>:UP16

文法	T1:RX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1〜16文字までです。
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

6.1.11 T1:RX<Pt>:UP32

文法	T1:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1〜32文字までです。
レスポンス	無し
例	`T1:RX2:UP32 "01101"`
注	

文法	T1:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`T1:RX2:UP32?` → `"01101"`
注	

6.1.12 T1:TX<Pt>:SCContent

文法	T1:TX<Pt>:SCContent <content>
説明	チャネルの内容を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF TONE TRANsparent SPEech *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:SCC TONE`
注	

文法	T1:TX<Pt>:SCContent?
説明	チャネルの内容を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<content> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:SCC?` → `TONE`
注	

6.1.13 T1:RX<Pt>:AUDio

文法	T1:RX<Pt>:AUDio <type>
説明	オーディオデコードのオン/オフを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:AUD ON`
注	

文法	T1:RX<Pt>:AUDio?
説明	オーディオデコードのオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:AUD?` → `ON`
注	

6.1.14 T1:RX<Pt>:ATSLot

文法	T1:RX<Pt>:ATSLot <timeslotno>
説明	モニタするオーディオタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeslotno> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=23, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:ATSL 4`
注	

文法	T1:RX<Pt>:ATSLot?
説明	モニタするオーディオタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timeslotno> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:ATSL?` → `4`
注	

6.1.15 T1:RX<Pt>:UP2K

文法	T1:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2〜512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `T1:RX2:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	T1:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

6.1.16 T1:RX<Pt>:CAS

文法	T1:RX<Pt>:CAS <enable>
説明	チャネル連携信号をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:RX1:CAS ON`
注	

文法	T1:RX<Pt>:CAS?
説明	チャネル連携信号の状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:RX1:CAS?` → `1`
注	

6.2 トランスミッタ

6.2.1 T1:TX<Pt>[:ENABled]

文法	T1:TX<Pt>[:ENABled] <interface>
説明	T1 トランスミッタをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1 ON` `T1:TX1:ENAB ON`
注	

文法	T1:TX<Pt>[:ENABled]?
説明	T1トランスミッタの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1?` → `ON` `T1:TX1:ENAB?` → `SDH`
注	T1がSDHまたはSONETを経由する場合はSDHが返されます。

6.2.2 T1:TX<Pt>:FOLLow

文法	T1:TX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1: ポート1のトランスミッタの設定に従う *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`T1:TX2:FOLL TX1` (TX2の設定をTX1と同じにします)
注	本コマンドは`PORT1`に対しては有効ではありません。

文法	T1:TX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定が別のレシーバ (TX1) の設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX2:FOLL?` → `TX1`
注	本コマンドは`PORT1`に対しては有効ではありません。

6.2.3 T1:TX<Pt>:DINSert[:ENABle]

文法	T1:TX<Pt>:DINSert[:ENABle] <enable>
説明	ドロップおよびインサートを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:DINS OFF`
注	

文法	T1:TX<Pt>:DINSert[:ENABle]?
説明	ドロップおよびインサートが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:DINS?` → `0`
注	

6.2.4 T1:TX<Pt>:TIMing

文法	T1:TX<Pt>:CSOurce <source>
説明	クロックソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部タイミングソース

次のページに続く...

...前のページから続く

	EXTernal: 外部タイミングソース RX: レシーバのポートと同じタイミング *DEFault = INTernal*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:TIM INT`
注	

文法	T1:TX<Pt>:TIMing?
説明	タイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:TIM? → INT`
注	

6.2.5 T1:TX<Pt>:FOFFset

文法	T1:TX<Pt>:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-125, MAXimum=125, DEFault=0* *Allowed suffixes = ppm*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:FOFF 0ppm`
注	

文法	T1:TX<Pt>:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセットを問い合わせます。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:FOFF? → 0`
注	

6.2.6 T1:TX<Pt>:CODE

文法	T1:TX<Pt>:CODE <code>
説明	ラインコードの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<code> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AMI B8ZS *DEFault = B8ZS*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:CODE AMI`
注	

文法	T1:TX<Pt>:CODE?
説明	ラインコードの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<code> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:CODE? → AMI`
注	

6.2.7 T1:TX<Pt>:LBOut

文法	T1:TX<Pt>:LBOut <lbo>
説明	ライン構築を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lbo> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 0TO133: 0〜133フィート 133TO266: 133〜266フィート 266TO399: 266〜399フィート 399TO533: 399〜533フィート 533TO655: 533〜655フィート GMODe: ゲインモード (モニタ) DB0:0 dB DB7:-7.5 dB DB15:-15 dB DB22:-22.5 dB *DEFault = 0TO133*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:LBO 133TO266`
注	

文法	T1:TX<Pt>:LBOut?
説明	ライン構築の設定を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lbo> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:LBO?` → `0TO133`
注	

6.2.8 T1:TX<Pt>:PCMFrame

文法	T1:TX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:PCMF ON`
注	

文法	T1:TX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:PCMF?` → `1`
注	

6.2.9 T1:TX<Pt>:FTYPe

文法	T1:TX<Pt>:FTYPe <type>
説明	PCMフレームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TSF: T1 SF/D4モード TESF: T1 ESFモード JESF: J1 ESFモード *DEFault = TSF*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:FTYP TESF`
注	

文法	T1:TX<Pt>:FTYPe?
説明	PCMフレームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:FTYP?` → `TESF`
注	

6.2.10 T1:TX<Pt>:PATTern

文法	T1:TX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 PRBS29 PRBS31 QRSS20 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS11*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:PATT PRBS11`

文法	T1:TX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:PATT?` → `PRBS11`
注	

6.2.11 T1:TX<Pt>:PINVersion

文法	T1:TX<Pt>:PINVersion <inversion>
説明	パターン反転をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inversion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:PINV ON`
注	以下のパターンを反転できます。 PRBSxx, QRSSxx, ALT11, ALT13, ALT17, ALT324, USER32BIT, USER2048BIT

文法	T1:TX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転のオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inversion> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:PINV?` → `1`
注	

6.2.12 T1:TX<Pt>:PTSLots

文法	T1:TX<Pt>:PTSLots <timeslot>
説明	パターンのタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeslots> = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 形式: 数値リスト リストは1〜23のスロット番号
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:PTSL (1,3,5)`
注	

文法	T1:TX<Pt>:PTSLots?
説明	パターンのタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timeslot> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 形式: 数値リスト
例	`T1:TX1:PTSL?` → `(1,3,5)`
注	

6.2.13 T1:TX<Pt>:UP16

文法	T1:TX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1〜16文字までです。
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

6.2.14 T1:TX<Pt>:UP32

文法	T1:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1〜32文字までです。
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:UP32 "01101"`
注	

文法	T1:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:UP32?` → `"01101"`
注	

6.2.15 T1:TX<Pt>:UP2K

文法	T1:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2〜512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `T1:TX2:PATT`が `USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	T1:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

6.2.16 T1:TX<Pt>:UTSLots

文法	T1:TX<Pt>:UTSLots <content>
説明	使用していないタイムスロットの内容を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000000, MAXimum=#B11111111, DEFault=#B01010101*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:UTSL 128`
注	

文法	T1:TX<Pt>:UTSLots?
説明	使用していないタイムスロットの内容を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <content> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:UTSL? → #B10101010`
注	

6.2.17 T1:TX<Pt>:SCTSlot

文法	T1:TX<Pt>:SCTSlot <timeslot>
説明	サブチャネルのタイムスロットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeslot> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=23, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:SCTS 4`
注	

文法	T1:TX<Pt>:SCTSlot?
説明	サブチャネルのタイムスロットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timeslot> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:SCTS? → 4`
注	

6.2.18 T1:TX<Pt>:TFR

文法	T1:TX<Pt>:TFR <frequency>
説明	トーン周波数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frequency> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1 hz, MAXimum = 4000 hz* *DEFault = 440* *Allowed suffixes = HZ, KHZ*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:TFR 500HZ`
注	

文法	T1:TX<Pt>:TFR?
説明	トーン周波数（Hz）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frequency> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:TFR? → 500`
注	

6.2.19 T1:TX<Pt>:TLEVel

文法	T1:TX<Pt>:TLEVel <level>
説明	トーンレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -70, MAXimum = 3* *DEFault = -20* *Allowed suffixes = dB*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:TLEV 2dB`
注	

文法	T1:TX<Pt>:TLEVel?
説明	トーンレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:TLEV?` → `2`
注	

6.2.20 T1:TX<Pt>:CAS

文法	T1:TX<Pt>:CAS <enable>
説明	チャネル連携信号をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:CAS ON`
注	

文法	T1:TX<Pt>:CAS?
説明	チャネル連携信号の状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:CAS?` → `1`
注	

6.2.21 T1:TX<Pt>:CASChannel

文法	T1:TX<Pt>:CASChannel <channel>
説明	CASチャネル番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<channel> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=24, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:CASC 5`
注	

文法	T1:TX<Pt>:CASChannel?
説明	CASチャネル番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<channel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:CASC?` → `5`
注	

6.2.22 T1:TX<Pt>:CASBits

文法	T1:TX<Pt>:CASBits <bits>
説明	CASチャネルビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1111*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:CASB #B1111`
注	

文法	T1:TX<Pt>:CASBits?
説明	CASチャネルビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:CASB?` → `#B1111`
注	

6.2.23 T1:TX<Pt>:COCBits

文法	T1:TX<Pt>:COCBits <bits>
説明	CASチャネル以外のビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1001*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:COCB #B0000`
注	

文法	T1:TX<Pt>:COCBits?
説明	CASチャネル以外のビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:COCB?` → `#B0000`
注	

6.2.24 T1:TX<Pt>:SF:CASBits

文法	T1:TX<Pt>:SF:CASBits <bits>
説明	SFフレームのCASチャネルビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00, MAXimum=#B11, DEFault=#B11*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:SF:CASB #B11`
注	

文法	T1:TX<Pt>:SF:CASBits?
説明	SFフレームCASチャネルビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:SF:CASB?` → `#B11`
注	

6.2.25 T1:TX<Pt>:SF:COCBits

文法	T1:TX<Pt>:SF:COCBits <bits>
説明	SFフレームのCASチャネル以外のビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00, MAXimum=#B11, DEFault=#B11*
レスポンス	無し
例	`T1:TX1:SF:COCB #B00`
注	

文法	T1:TX<Pt>:SF:COCBits?
説明	SFフレームCASチャネル以外のビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:TX1:SF:COCB?` → `#B00`
注	

6.3 アラーム/エラー挿入

6.3.1 T1:STIMuli:TX<Pt>:ALARm

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:ALARm <type>
説明	発生するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NALarm: アラーム無し OOF: Out of frame状態 NSIGnal:信号無し AIS: アラーム表示信号 RAI: Remote Alarm Indication NSYNc: No pattern sync (LSS) *DEFault = NALarm*
レスポンス	無し
例	`T1:STIM:TX1:ALAR NSIG`
注	

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:ALARm?
説明	発生するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:STIM:TX1:ALAR?` → `NSIG`
注	

6.3.2 T1:STIMuli:TX<Pt>:ERRor

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:ERRor <destination>
説明	エラーの挿入先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<destination> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF CRC6: CRC-6 PATTern: パターンエラー FBIT: F-Bit

次のページに続く...

...前のページから続く

	SBIT: S-Bit BPV: Bipolar Violation (極性違反) PSLip: パターンスリップ EXZ: Excessive Zeroes (過剰ゼロ) *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:STIM:TX1:ERR CODE`
注	

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:ERRor?
説明	エラーの挿入先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<destination> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:STIM:TX1:ERR? → CODE`
注	

6.3.3 T1:STIMuli:TX<Pt>:EINSert

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF MANual B02: バースト· 1E-02 B03: バースト· 1E-03 B04: バースト· 1E-04 B05: バースト· 1E-05 B06: バースト· 1E-06 B07: バースト· 1E-07 ES: エラー秒数 SES: 重大エラー秒数 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:STIM:TX1:EINS MAN`
注	挿入方法をMANualに設定すると，SYST:STIM:INSコマンドによりエラーが挿入されます。 2.3.48節を参照してください。

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:EINSert?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:STIM:TX1:EINS? → MAN`
注	

6.3.4 T1:STIMuli:TX<Pt>:EBLength

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:EBLength <burstlength>
説明	発生するエラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<burstlength> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=255, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`T1:STIM:TX1:EBL 1`
注	T1:STIM:TX<Pt>:ERR?→ CODE, *MAXimum = 1*

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:EBLength?
説明	発生するエラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<burstlength> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STIM:TX1:EBL? → 1`
注	

6.3.5 T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink <code>
説明	送信FDLコードまたはインバウンドコードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<code> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: LLA: LLD: PLA: PLD: ULB: NLA: USER: ユーザが定義したFDL値を使用 ACS: DCS: AN1: DN1: AN2: DN2: 100K: UINBand: ユーザが定義したインバウンドコードを使用 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:STIM:TX1:FDL LLA`
注	

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink?
説明	送信FDLコードまたはインバウンドコードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<code> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:STIM:TX1:FDL? → LLA`
注	

6.3.6 T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:UFDL

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:UFDL <value>
説明	ユーザが定義したFDLコードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=63, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`T1:STIM:TX1:FDL:UFDL #B111111`
注	

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:UFDL?
説明	ユーザが定義したFDLコードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STIM:TX1:FDL:UFDL?` → `63`
注	

6.3.7 T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:IBCode

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:IBCode <value>
説明	ユーザが定義したインバウンドコードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=16777215, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`T1:STIM:TX1:FDL:IBC #HFFFFFE`
注	

文法	T1:STIMuli:TX<Pt>:FDLink:IBCode?
説明	ユーザが定義したインバウンドコードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STIM:TX1:FDL:IBC?` → `16777214`
注	

6.4 結果

6.4.1 T1:RX<Pt>:IFETch?

文法	T1:RX<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	T1測定結果があれば，データを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 NSIGnal: 信号無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> AIS: アラーム表示信号。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> OOF: Out of frame状態。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NSYNc: 同期無し。 (LSS) レスポンス: <Seconds>,<Ratio> RAI: リモートアラーム表示。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> **Errors** PATTern: パターン。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PSLip: パターンスリップ。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PBLock: パターンブロック。 レスポンス: <Count>,<Ratio> CODE: Bipolar Violation (BPV, 極性違反)。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FBIT: F-bit. レスポンス: <Count>,<Ratio> SBIT: S-bit. レスポンス: <Count>,<Ratio> CRC6: CRC-6. レスポンス: <Count>,<Ratio> EZERro: Excessive Zeroes (過剰ゼロ)。 レスポンス: <Count>,<Ratio> **FAS performance errors** FES: FASエラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> FSES: FAS重大エラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> FBBE: FAS BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%>

次のページに続く...

...前のページから続く

	FALS: FAS ALS。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> FUAT: FAS UAT。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> FAVT: FAS AVT。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> FEFS: FAS EFS。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> **Pattern performance errors** PES: パターンのエラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PSES: パターンの重大エラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PBBE: パターン BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PALS: パターン ALS。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PUAT: パターン UAT。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PAVT: パターン AVT。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PEFS: パターン EFS。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> **CRC6 performance errors** CES: CRC6のエラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> CSES: CRC6の重大エラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> CBBE: CRC4 BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> CALS: CRC6 ALS。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> CUAT: CRC6 UAT。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> CAVT: CRC6 AVT。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> CEFS: CRC6 EFS。 レスポンス: <Count>,<Ratio%>
レスポンス	{(<result>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト 測定結果はParametersの項目にあるフォーマットで返されます。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaN（1.6.1節）になります。
例	`T1:RX1:IFET? (AIS,PATT)` → `(9,0.0429),(10,0.0343)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaN（1.6.1節参照）です。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

6.5 ステータス

6.5.1 T1:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB7に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3〜DB16 = 未使用
例	`T1:STAT:RX1:AES?` → `1` `T1:STAT:RX1:AES:EVEN?` → `1`
注	

6.5.2 T1:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	アラーム/エラーサマリオペレーションレジスタを問い合わせます。 DB1はT1:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?のサマリです。 DB2はT1:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3〜DB16 = 未使用
例	`T1:STAT:RX1:AES:COND?` → `1`
注	

6.5.3 T1:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，T1:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 同期無し DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = 未使用 DB4 (8) = リモートアラーム表示 (RAI) DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = Out of frame状態 (OOF) DB7 (64) = アラーム表示信号 (AIS) DB8 (128) = 信号無し DB9 - DB16 = 未使用
例	`T1:STAT:RX1:ALAR?` → `64`
注	

6.5.4 T1:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 同期無し (LSS) DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = 未使用 DB4 (8) = リモートアラーム表示 (RAI) DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = Out of frame状態 (OOF) DB7 (64) = アラーム表示信号（AIS） DB8 (128) = 信号無し DB9〜DB16 = 未使用
例	`T1:STAT:RX1:ALAR:COND?` → `64`
注	

6.5.5 T1:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，T1:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = パターンスリップ DB2 (2) = パターン DB3 (4) = S-Bit DB4 (8) = CRC-6 DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = Excessive Zeroes (EXZ, 過剰ゼロ) DB7 (64) = F-Bit DB8 (128) = Bipolar Violation (BPV, 極性違反) DB9〜DB16 = 未使用
例	`T1:STAT:RX1:ERR?` → `64`
注	

6.5.6 T1:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = パターンスリップ DB2 (2) = パターン DB3 (4) = S-Bit DB4 (8) = CRC-6 DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = Excessive Zeroes (EXZ, 過剰ゼロ) DB7 (64) = F-Bit DB8 (128) = Bipolar Violation (BPV, 極性違反) DB9〜DB16 = 未使用
例	`T1:STAT:RX1:ERR:COND?` → `64`
注	

6.5.7 T1:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号強度を問い合わせます。単位: dB
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:PSL?` → `0`
注	Minimum level is -11 dB.

6.5.8 T1:STATus:RX<Pt>:PDEViation?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:PDEViation?
説明	物理層の偏移量を問い合わせます。単位: ppmおよびbps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:PDEV?` → `0, 0`
注	

6.5.9 T1:STATus:RX<Pt>:PBRate?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:PBRate?
説明	物理層のビットレートを問い合わせます。 単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:PBR?` → `1544000`
注	

6.5.10 T1:STATus:RX<Pt>:FDUMp?

文法	TT1:STATus:RX<Pt>:FDUMp?
説明	DS1フレーム全体のサンプル(24 bytes)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<hex> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト 24 フレームタイムスロットすべてを含みます。
例	`T1:STAT:RX1:FDUM?` → `#H55,#H55,#H55,...`
注	

6.5.11 T1:STATus:RX<Pt>:ACONtent?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ACONtent?
説明	オーディオチャネルのコンテンツを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiocontent> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:ACON?` →`#B01010101`
注	本フィールドは，サブレート用にサブチャネルの内容を示します。

6.5.12 T1:STATus:RX<Pt>:AIBContent?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:AIBContent?
説明	オーディオのサブチャネルのコンテンツ(反転)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiocontent> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:AIBC?` → `#B10000000`
注	u-lawコード化音声では，ビット反転する前のu-lawコードワードを観測することができます。

6.5.13 T1:STATus:RX<Pt>:APPeak?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:APPeak?
説明	サブチャネルの正論理のピーク値を問い合わせることができます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<positivepeak> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:APP?` → `85`
注	u-law音声にのみ使用でき,受信したu-lawコード値の最大値を示します。

6.5.14 T1:STATus:RX<Pt>:ANPeak?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ANPeak?
説明	サブチャネルの負論理のピーク値を問い合わせることができます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<negativepeak> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:ANP?` → `-85`
注	u-law音声にのみ使用でき,受信したu-lawコード値の最小値を示します。

6.5.15 T1:STATus:RX<Pt>:ALEVel?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ALEVel?
説明	サブチャネルのオーディオレベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiolevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:ALEV?` → `-4`
注	

6.5.16 T1:STATus:RX<Pt>:AFRequency?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:AFRequency?
説明	サブチャネルのオーディオ周波数を問い合わせます。単位: Hz
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<audiofrequency> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:AFR?` → `366`
注	

6.5.17 T1:STATus:RX<Pt>:ACOFfset?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:ACOFfset?
説明	サブチャネルのオーディオコーダーオフセットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<coderoffset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:ACOF?` → `0`
注	オーディオチャネルが64kbpsの時だけ問い合わせることができます。

6.5.18 T1:STATus:RX<Pt>:PPBRate?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:PPBRate?
説明	物理層のパターンビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:PPBR?` → `64000`
注	

6.5.19 T1:STATus:RX<Pt>:FBIT?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FBIT?
説明	FASビット(Frame Alignment Signal bits)を問い合わせます。データはバイナリデータで表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:FBIT?` → `#B101010`
注	

6.5.20 T1:STATus:RX<Pt>:SBIT?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:SBIT?
説明	S-Bits (Multi Frame Alignment Signal bits)を問い合わせます。データはバイナリデータで表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:SBIT?` → `#B001110`
注	

6.5.21 T1:STATus:RX<Pt>:MBIT?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:MBIT?
説明	M-Bits(Data Link Message bits)を問い合わせます。データはバイナリデータで表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:MBIT?` → `#B0000000000000000`
注	

6.5.22 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:MODE

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:MODE <interface>
説明	FDLモードを設定します。 MBITまたはINBandを選択できます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MBIT INBand *DEFault = MBIT*
レスポンス	無し
例	`T1:STAT:RX1:FDL:MODE INB`
注	

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:MODE?
説明	FDLモードの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:FDL:MODE?` → `MBIT`
注	

6.5.23 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:MBIT:CODE?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:MBIT:CODE?
説明	MBIT FDLコード(データリンクメッセージの略称)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:FDL:MBIT:CODE?` → `PLA`
注	

6.5.24 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:INBand:CODE?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:INBand:CODE?
説明	帯域内のFDLコード(データリンクメッセージの略称)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:FDL:INB:CODE?` → `AN1`
注	

6.5.25 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UDEFined

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UDEFined <enable>
説明	ユーザ定義の使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:STAT:RX1:FDL:UDEF 1`
注	

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UDEFined?
説明	ユーザ定義が使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:FDL:UDEF? → 1`
注	

6.5.26 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UCODe

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UCODe <max>
説明	FDLのユーザ定義を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 16777215, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`T1:STAT:RX1:FDL:UCOD 123456`
注	

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:UCODe?
説明	FDLのユーザ定義を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:FDL:UCOD? → 123456`
注	

6.5.27 T1:STATus:RX<Pt>:FDL:TRIGger

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:TRIGger <interface>
説明	FDLのトリガを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T1:STAT:RX1:FDL:TRIG ON`
注	

文法	T1:STATus:RX<Pt>:FDL:TRIGger?
説明	FDLのトリガの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`T1:STAT:RX1:FDL:TRIG? → 1`
注	

6.5.28 T1:STATus:RX<Pt>:CBITs?

文法	T1:STATus:RX<Pt>:CBITs?
説明	CASビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bits> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> Expression format: Numeric list Contains all 24 CAS bit sets.
例	`T1:STAT:RX1:CBIT?` → `(#B0101,#B0101, ..., #B0101,#B0101)`
注	

6.6 APS

6.6.1 T1:APS:STARt

文法	T1:APS:STARt
説明	APS(Automatic Protection Switching)測定を開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`T1:APS:STAR`
注	

6.6.2 T1:APS:STOP

文法	T1:APS:STOP
説明	APS(Automatic Protection Switching)測定を停止します
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`T1:APS:STOP`
注	

6.6.3 T1:APS:RX<Pt>:NUMBer?

文法	T1:APS:RX<Pt>:NUMBer?
説明	測定されたAPS時間の回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:APS:RX1:NUMB?` → `17`
注	

6.6.4 T1:APS:RX<Pt>:ATIMe?

文法	T1:APS:RX<Pt>:ATIMe?
説明	測定されたAPS時間の平均時間を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:APS:RX1:ATIM?` → `4.000`
注	最大測定時間は4000 msです。 結果が4000 msを超えた場合,最大測定時間を返します。

6.6.5 T1:APS:RX<Pt>:MTIMe?

文法	T1:APS:RX<Pt>:MTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最大時間を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 判定しきい値を超えた場合は1を返します。
例	`T1:APS:RX1:MTIM?` → `29.170,0`
注	最大測定時間は4000 msです。 結果が4000 msを超えた場合,最大測定時間を返します。

6.6.6 T1:APS:RX<Pt>:LTIMe?

文法	T1:APS:RX<Pt>:LTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最小時間を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:APS:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	最大測定時間は4000 msです。 結果が4000 msを超えた場合,最大測定時間を返します。

6.6.7 T1:APS:RX<Pt>:EVENt

文法	T1:APS:RX<Pt>:EVENt <event>
説明	参照イベントを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<event> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AIS = アラーム表示信号 OOF = Out of frame状態 PERRor = パターンエラー
レスポンス	無し
例	`T1:APS:RX1:EVEN AIS`
注	

文法	T1:APS:RX<Pt>:EVENt?
説明	参照イベントを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<event> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T1:APS:RX1:EVEN?` → `AIS`
注	

6.6.8 T1:APS:RX<Pt>:MLIMit

文法	T1:APS:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	判定しきい値を設定します。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 4000.000, DEFault = 50.000*
レスポンス	無し
例	`T1:APS:RX1:MLIM 50.000`
注	

文法	T1:APS:RX<Pt>:MLIMit?
説明	判定しきい値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:APS:RX1:MLIM?` → `50.000`
注	

6.7 RTD

この節では,往復遅延時間（RTD）テストの結果を問い合わせるためのコマンドが記載されています。RTDテストの一般的なコマンドについては,1005ページの中の17.1節を参照してください。

6.7.1 T1:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	T1:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータの測定数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:RTD:RX1:NUMB?` → `2`
注	

6.7.2 T1:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	T1:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDデータの平均測定時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:RTD:RX1:ATIM?` → `1.0`
注	測定結果が最大測定時間を超えたとき,最大測定時間が返されます。

6.7.3 T1:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	T1:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	RTDデータの最大測定時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 判定しきい値を超えた場合は1を返します。
例	`T1:RTD:RX1:MTIM?` → `1.0,0`
注	測定結果が最大測定時間を超えたとき,最大測定時間が返されます。 最大測定可能時間を超えた場合は，２番目の返り値が1，そうでない場合は0が返ります。

6.7.4 T1:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	T1:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDデータの最小測定時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T1:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	測定結果が最大測定時間を超えたとき,最大測定時間が返されます。

Chapter 7

E3

7.1 レシーバ

7.1.1 E3:RX<Pt>[:ENABled]

文法	E3:RX<Pt>[:ENABled] <state>
説明	レシーバをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E3:RX1 ON` `E3:RX1:ENAB ON`
注	

文法	E3:RX<Pt>[:ENABled]?
説明	レシーバの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:RX1?` → `ON` `E3:RX1:ENAB?` → `SDH`
注	T3がSDHまたはSONETを経由する場合は`SDH`が返されます。

7.1.2 E3:RX<Pt>:MODE

文法	E3:RX<Pt>:MODE <mode>
説明	信号終端モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TERMinate: 公称インピーダンス。標準周波数に依存したAGC。 MONitor: 公称インピーダンス。周波数線形のAGC。 *DEFault = TERMinate*
レスポンス	無し
例	`E3:RX1:MODE TERM`
注	

文法	E3:RX<Pt>:MODE?
説明	信号終端モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:RX1:MODE?` → `TERM`
注	

7.1.3 E3:RX<Pt>:FOLLow

文法	E3:RX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバ/トランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX: 同じポートのトランスミッタ RX1: ポート1のレシーバ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`E3:RX1:FOLL TX`
注	

文法	E3:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定を別のレシーバ/トランスミッタの設定に合わせている場合，その参照元を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:RX1:FOLL?` → `TX`
注	

7.1.4 E3:RX<Pt>:PCMFrame

文法	E3:RX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`E3:RX1:PCMF ON`
注	

文法	E3:RX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:RX1:PCMF?` → `1`
注	

7.1.5 E3:RX<Pt>:PATTern

文法	E3:RX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20

次のページに続く...

...前のページから続く

	PRBS23 PRBS31 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`E3:RX1:PATT PRBS11`
注	

文法	E3:RX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:RX1:PATT? → PRBS11`
注	

7.1.6 E3:RX<Pt>:PINVersion

文法	E3:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E3:RX1:PINV ON`
注	以下のパターンを反転できます。 PRBSxx, FOX, ALL1, ALL0, ALT11, ALT13, ALT17, ALT324, UP16, UP2K

文法	E3:RX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転のオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:RX1:PINV? → 1`
注	

7.1.7 E3:RX<Pt>:UP16

文法	E3:RX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1文字から16文字までです。
レスポンス	無し
例	`E3:RX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，クエリコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

7.1.8 E3:RX<Pt>:UP32

文法	E3:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	PATTernがUSER32BITの場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。 (分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	E3:RX2:UP32 "01101"
注	

文法	E3:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	E3:RX2:UP32? → "01101"
注	

7.1.9 E3:RX<Pt>:UP2K

文法	E3:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。 (分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	E3:RX1:UP2K "12DF"
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 E3:RX2:PATTがUSER2048BITの場合に有効です。

文法	E3:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	E3:RX1:UP2K? → "12DF"
注	

7.2 トランスミッタ

7.2.1 E3:TX<Pt>[:ENABled]

文法	E3:TX<Pt>[:ENABled] <state>
説明	トランスミッタをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E3:TX1 ON` `E3:TX1:ENAB ON`
注	E3:TX<Pt>以下のセパレータを省略した場合は，E3:TX<Pt>[:ENABled]となります。

文法	E3:TX<Pt>[:ENABled]?
説明	トランスミッタの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1?` → `ON` `E3:TX1:ENAB?` → `SDH`
注	E3がSDHまたはSONETを経由する場合は，`SDH`が返されます。

7.2.2 E3:TX<Pt>:FOLLow

文法	E3:TX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1:ポート1のトランスミッタの設定に従う *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`E3:TX2:FOLL TX1`
注	本コマンドは`:TX1`に対しては有効ではありません。

文法	E3:TX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定が別のレシーバ(TX1) の設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:TX2:FOLL?` → `TX1`
注	本コマンドは`:TX1`に対しては有効ではありません。

7.2.3 E3:TX<Pt>:TIMing

文法	E3:TX<Pt>:TIMing <source>
説明	クロックソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロックソース EXTernal: 外部クロックソース RX: レシーバクロックと同じポート *DEFault = INTernal*

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	`E3:TX1:TIM INT`
注	

文法	E3:TX<Pt>:TIMing?
説明	クロックソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1:TIM?` → `INT`
注	

7.2.4 E3:TX<Pt>:FOFFset

文法	E3:TX<Pt>:FOFFset <offset>
説明	クロックソース（ppm）の周波数オフセットを設定します。単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-125, MAXimum=125, DEFault=0* *Allowed suffix = ppm*
レスポンス	無し
例	`E3:TX1:FOFF -25ppm`
注	

文法	E3:TX<Pt>:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセットを問い合わせます。単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1:FOFF?` → `-25`
注	

7.2.5 E3:TX<Pt>:PCMFrame

文法	E3:TX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`E3:TX1:PCMF ON`
注	

文法	E3:TX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1:PCMF?` → `1`
注	

7.2.6 E3:TX<Pt>:PATTern

文法	E3:TX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 PRBS31 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324:3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`E3:TX1:PATT PRBS11`
注	

文法	E3:TX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1:PATT? → PRBS11`
注	

7.2.7 E3:TX<Pt>:PINVersion

文法	E3:TX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E3:TX1:PINV ON`
注	

文法	E3:TX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1:PINV? → 1`
注	

7.2.8 E3:TX<Pt>:UP16

文法	E3:TX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1文字から16文字までです。
レスポンス	無し
例	`E3:TX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

7.2.9 E3:TX<Pt>:UP32

文法	E3:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して(2進数) パターンを表します。 文字列は1文字から32文字までです。 (分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	`E3:TX1:UP32 "01101"`
注	

文法	E3:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1:UP32?` → `"01101"`
注	

7.2.10 E3:TX<Pt>:UP2K

文法	E3:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列は2文字から512文字までです。 (分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`E3:TX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `E3:TX2:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	E3:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`E3:TX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

7.3 アラーム/エラー挿入

7.3.1 E3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm <alarmtype>
説明	発生するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarmtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NALarm: アラーム無し NSIGnal: 信号無し AIS: アラーム表示信号 NFRame: フレーム無し DALarm: 遠隔アラーム (RDI) NSYNc: 同期無し *DEFault = NALarm*
レスポンス	無し
例	`E3:STIM:TX1:ALAR NALarm`
注	

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm?
説明	発生するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarmtype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:STIM:TX1:ALAR?` → `NSIG`
注	

7.3.2 E3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor <errordestination>
説明	エラーの挿入先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<errordestination> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMe: フレーム CODE: コード PATTern: パターン PSLip: パターンスリップ *DEFault = FRAMe*
レスポンス	無し
例	`E3:STIM:TX1:ERR CODE`
注	

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor?
説明	エラーの挿入先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errordestination> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:STIM:TX1:ERR?` → `CODE`
注	

7.3.3 E3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF

次のページに続く...

...前のページから続く

	MANual B02: バースト· 1E-02 B03: バースト· 1E-03 B04: バースト· 1E-04 B05: バースト· 1E-05 B06: バースト· 1E-06 B07: バースト· 1E-07 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E3:STIM:TX1:EINS MAN`
注	挿入方法をMANualに設定すると，SYST:STIM:INSコマンドによりエラーが挿入されます。2.3.48節を参照してください。

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E3:STIM:TX1:EINS? → MAN`
注	

7.3.4 E3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength <burstlength>
説明	発生するエラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<burstlength> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=255, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`E3:STIM:TX1:EBL 1`
注	

文法	E3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength?
説明	発生するエラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<burstlength> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:STIM:TX1:EBL? → 1`
注	

7.4 結果

7.4.1 E3:RX<Pt>:IFETch?

文法	E3:RX<Pt>:IFETch? <parameters>
説明	1回のE3測定結果があれば，データを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Alarms** NSIG: 信号無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> AIS: アラーム表示信号。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NFR: フレーム無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NSYN: 同期無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> DAL: 遠隔アラーム。 レスポンス :<Seconds>,<Ratio> **Errors** FASW: FASワード。 レスポンス: <Count>,<Ratio> CODE: コード。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PATT: パターン。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PSL: パターンスリップ。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PBL: パターンブロック。 レスポンス: <Count>,<Ratio> **Rx frequency** DEV: 周波数偏移。 レスポンス: <ppm> **FAS performance errors** FES: FASのエラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FSES: FASの重大エラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FBBE: FAS BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FALS: FAS ALS。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FUAT: FAS UAT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FAVT: FAS AVT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FEFS: FAS EFS。 レスポンス: <Count>,<Ratio> **Pattern performance errors** PES: パターンのエラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PSES: パターンの重大エラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PBBE: パターンBBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PALS: パターンALS。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PUAT: パターンUAT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PAVT: パターンAVT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PEFS: パターンEFS。 レスポンス: <Count>,<Ratio>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaN（1.6.1節）になります。
例	`E3:RX1:IFET? (FES,PATT)` → `(2,0.5),(4,0.25)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 PCMフレームがオフ（E3:RX<Pt>:PCMFrame? → 0）の場合は，NFR，DAL，FASW，FASBからNaN（1.6.1節）が返されます。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaN（1.6.1節）です。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

7.5 ステータス

7.5.1 E3:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。単位: dB
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:STAT:RX1:PSL? → 0`
注	最小レベルは-48 dBです。

7.5.2 E3:STATus:RX<Pt>:PDEViation?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:PDEViation?
説明	物理層の偏移量を問い合わせます。単位: ppmおよび bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:STAT:RX1:PDEV? → 0, 0`
注	

7.5.3 E3:STATus:RX<Pt>:PBRate?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:PBRate?
説明	物理層のビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:STAT:RX1:PBR? → 34368000`
注	

7.5.4 E3:STATus:RX<Pt>:PPBRate?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:PPBRate?
説明	物理層のパターンビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:STAT:RX1:PPBR? → 34099504`
注	

7.5.5 E3:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	E3アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB3に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 = 未使用
例	`E3:STAT:RX1:AES? → 1`
注	

7.5.6 E3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	E3アラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1はE3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?のサマリです。 DB2はE3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 = 未使用
例	`E3:STAT:RX1:AES:COND?` → 2
注	

7.5.7 E3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，E3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 信号無しまたはハイオーダー DB2 (2) = アラーム表示信号（AIS） DB3 (4) = フレーム無し DB4 (8) = 遠隔 DB5 (16) = 同期無し DB6 - DB16 = 未使用
例	`E3:STAT:RX1:ALAR?` → 2
注	No frameとDistantは，PCMフレームがオンの場合（E3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

7.5.8 E3:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 信号無しまたはハイオーダー DB2 (2) = アラーム表示信号（AIS） DB3 (4) = フレーム無し DB4 (8) = 遠隔 DB5 (16) = 同期無し DB6 - DB16 = 未使用
例	`E3:STAT:RX1:ALAR:COND?` → 4
注	No frameとDistantは，PCMフレームがオンの場合（E3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

7.5.9 E3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，E3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>

次のページに続く...

...前のページから続く

	DB1 (1) = FASワード DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = パターン DB4 (8) = コード DB5 (16) = パターンスリップ (PSL) DB6 - DB16 = 未使用
例	`E3:STAT:RX1:ERR?` → `8`
注	FASワードは，PCMフレームがオンの場合（E3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。 Codeは，SDHでE3を使用しているときは無効です。

7.5.10 E3:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?

文法	E3:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = FASワード DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = パターン DB4 (8) = コード DB5 (16) = パターンスリップ (PSL) DB6 - DB16 = 未使用
例	`E3:STAT:RX1:ERR:COND?` → `8`
注	FASワードは，PCMフレームがオンの場合（E3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。 Codeは，SDHでE3を使用しているときは無効です。

7.6 RTD

この節ではRTD測定の結果を取得するコマンドに関して説明を行います。
RTDの一般的なコマンドに関しては1005ページ上の 17.1節を参照してください。

7.6.1 E3:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	E3:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:RTD:RX1:NUMB?` → `2`
注	

7.6.2 E3:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	E3:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDの平均時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:RTD:RX1:ATIM?` → `1.0`
注	結果が計測最大時間を超えた場合は計測最大時間が返されます。

7.6.3 E3:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	E3:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	TRDの最大時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:RTD:RX1:MTIM?` → `1.0,0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。 最大測定可能時間を超えた場合は， 2 番目の返り値が1，そうでない場合は0が返ります。

7.6.4 E3:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	E3:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDの最小時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E3:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	結果が計測最大時間を超えた場合は計測最大時間が返されます。

Chapter 8

T3

8.1 レシーバ

8.1.1 T3:RX<Pt>[:ENABled]

文法	T3:RX<Pt>[:ENABled] <state>
説明	レシーバをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T3:RX1 ON` `T3:RX1:ENAB ON`
注	

文法	T3:RX<Pt>[:ENABled]?
説明	レシーバの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1?` → `ON` `T3:RX1:ENAB?` → `SDH`
注	T3がSDHまたはSONETを経由する場合は`SDH`が返されます。

8.1.2 T3:RX<Pt>:MODE

文法	T3:RX<Pt>:MODE <mode>
説明	信号終端モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TERMinate: 公称インピーダンス。標準周波数に依存したAGC。 MONitor: 公称インピーダンス。周波数線形のAGC。 *DEFault = TERMinate*
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:MODE TERM`
注	

文法	T3:RX<Pt>:MODE?
説明	信号終端モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1:MODE?` → `TERM`
注	

8.1.3 T3:RX<Pt>:FOLLow

文法	T3:RX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバ/トランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX: 同じポートのトランスミッタ RX1: ポート1のレシーバ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:FOLL TX`
注	

文法	T3:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定を別のレシーバ/トランスミッタの設定に合わせている場合，その参照元を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1:FOLL?` → `TX`
注	

8.1.4 T3:RX<Pt>:PCMFrame

文法	T3:RX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:PCMF ON`
注	

文法	T3:RX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1:PCMF?` → `1`
注	

8.1.5 T3:RX<Pt>:FTYPe

文法	T3:RX<Pt>:FTYPe <type>
説明	PCMフレームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> M13: M13モード CBIT: Cビットモード *DEFault = M13*
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:FTYP CBIT`
注	

文法	T3:RX<Pt>:FTYPe?
説明	PCMフレームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1:FTYP?` → `CBIT`
注	

8.1.6 T3:RX<Pt>:PATTern

文法	T3:RX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 PRBS29 PRBS31 QRSS20 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:PATT PRBS11`
注	

文法	T3:RX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1:PATT?` → `PRBS11`
注	

8.1.7 T3:RX<Pt>:PINVersion

文法	T3:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:PINV ON`
注	以下のパターンを反転できます。 PRBSxx, FOX, ALL1, ALL0, ALT11, ALT13, ALT17, ALT324, UP16, UP2K

文法	T3:RX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転の状態 (オン/オフ) を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1:PINV?` → `1`
注	

8.1.8 T3:RX<Pt>:UP16

文法	T3:RX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1文字から16文字までです。
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

8.1.9 T3:RX<Pt>:UP32

文法	T3:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。
レスポンス	無し
例	`T3:RX2:UP32 "01101"`
注	

文法	T3:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`T3:RX2:UP32?` → `"01101"`
注	

8.1.10 T3:RX<Pt>:UP2K

文法	T3:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。 (分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`T3:RX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `T3:RX2:PATT`が `USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	T3:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`T3:RX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

8.2 トランスミッタ

8.2.1 T3:TX<Pt>[:ENABled]

文法	T3:TX<Pt>[:ENABled] <state>
説明	トランスミッタをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T3:TX1 ON` `T3:TX1:ENAB ON`
注	T3:TX<Pt>以下のセパレータを省略した場合は，T3:TX<Pt>[:ENABled]となります。

文法	T3:TX<Pt>[:ENABled]?
説明	トランスミッタの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1?` → `ON` `T3:TX1:ENAB?` → `SDH`
注	T3がSDHまたはSONETを経由する場合は`SDH`が返されます。

8.2.2 T3:TX<Pt>:FOLLow

文法	T3:TX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1: ポート1のトランスミッタの設定に従う *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`T3:TX2:FOLL TX1`
注	本コマンドは`:TX1`に対しては有効ではありません。

文法	T3:TX<Pt>:FOLLow?
説明	トランスミッタの設定が別のトランスミッタ (TX1) の設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:TX2:FOLL?` → `TX1`
注	本コマンドは`:TX1`に対しては有効ではありません。

8.2.3 T3:TX<Pt>:TIMing

文法	T3:TX<Pt>:TIMing <source>
説明	タイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部タイミングソース EXTernal: 外部タイミングソース RX: レシーバと同じポート

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = INTernal
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:TIM INT`
注	

文法	T3:TX<Pt>:TIMing?
説明	タイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1:TIM?` → `INT`
注	

8.2.4 T3:TX<Pt>:FOFFset

文法	T3:TX<Pt>:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-125, MAXimum=125, DEFault=0* *Allowed suffix = ppm*
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:FOFF -25ppm`
注	

文法	T3:TX<Pt>:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセットを問い合わせます。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1:FOFF?` → `-25`
注	

8.2.5 T3:TX<Pt>:PCMFrame

文法	T3:TX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:PCMF ON`
注	

文法	T3:TX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1:PCMF?` → `1`
注	

8.2.6 T3:TX<Pt>:FTYPe

文法	T3:TX<Pt>:FTYPe <type>
説明	PCMフレームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> M13: M13モード CBIT: Cビットモード *DEFault = M13*
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:FTYP CBIT`
注	

文法	T3:TX<Pt>:FTYPe?
説明	PCMフレームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1:FTYP?` → `CBIT`
注	

8.2.7 T3:TX<Pt>:LBOut

文法	T3:TX<Pt>:LBOut <lbo>
説明	ライン構築を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lbo> = <CHARACTER PROGRAM DATA> HIGH: High-0 フィート DSX: DSX-450 フィート *DEFault = HIGH*
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:LBO DSX`
注	

文法	T3:TX<Pt>:LBOut?
説明	ライン構築の設定を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lbo> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1:LBO?` → `DSX`
注	

8.2.8 T3:TX<Pt>:PATTern

文法	T3:TX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23

次のページに続く...

...前のページから続く

	PRBS29 PRBS31 QRSS20 FOX FOXCMA3000 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:PATT PRBS11`
注	

文法	T3:TX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1:PATT? → PRBS11`
注	

8.2.9 T3:TX<Pt>:PINVersion

文法	T3:TX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:PINV ON`
注	

文法	T3:TX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:TX1:PINV? → 1`
注	

8.2.10 T3:TX<Pt>:UP16

文法	T3:TX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字'0'と'1' 文字列の範囲は1文字から16文字までです。
レスポンス	無し
例	`T3:TX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

8.2.11 T3:TX<Pt>:UP32

文法	T3:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	PATTernがUSER32BITの場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。
レスポンス	無し
例	T3:TX1:UP32 "01101"
注	

文法	T3:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	T3:TX1:UP32? → "01101"
注	

8.2.12 T3:TX<Pt>:UP2K

文法	T3:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。 (分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	T3:TX1:UP2K "12DF"
注	文字列の範囲は，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 T3:TX2:PATTが USER2048BITの場合に有効です。

文法	T3:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	T3:TX1:UP2K? → "12DF"
注	

8.3 アラーム/エラー挿入

8.3.1 T3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm <alarmtype>
説明	発生するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarmtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NALarm: アラーム無し NSIGnal: 信号無し AIS: アラーム表示信号 RAI: リモートアラーム表示 IDLE: アイドル状態 NFRame:フレーム無し (LOF) NSYNc:同期無し (LSS) *DEFault = NALarm*
レスポンス	無し
例	`T3:STIM:TX1:ALAR NSIG`
注	

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:ALARm?
説明	発生するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarmtype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:STIM:TX1:ALAR? → NSIG`
注	

8.3.2 T3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor <errordestination>
説明	エラーの挿入先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<errordestination> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF CBIT: Cビット FBIT: Fビット PBIT: Pビット FEBE: PATTern: パターンエラー PSLip: パターンスリップ BPV: *DEFault = FBIT*
レスポンス	無し
例	`T3:STIM:TX1:ERR FEBE`
注	

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:ERRor?
説明	エラーの挿入先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errordestination> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:STIM:TX1:ERR? → FEBE`
注	

8.3.3 T3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF MANual B02: バースト· 1E-02 B03: バースト· 1E-03 B04: バースト· 1E-04 B05: バースト· 1E-05 B06: バースト· 1E-06 B07: バースト· 1E-07 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`T3:STIM:TX1:EINS MAN`
注	挿入方法をMANualに設定すると，SYST:STIM:INSコマンドによりエラーが挿入されます。2.3.48節を参照してください。

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:EINSert?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`T3:STIM:TX1:EINS?` → `MAN`
注	

8.3.4 T3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength <burstlength>
説明	発生するエラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<burstlength> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=255, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`T3:STIM:TX1:EBL 1`
注	

文法	T3:STIMuli:TX<Pt>:EBLength?
説明	発生するエラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<burstlength> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:STIM:TX1:EBL?` → `1`
注	

8.4 結果

8.4.1 T3:RX<Pt>:IFETch?

文法	T3:RX<Pt>:IFETch? <parameters>
説明	T3測定結果があれば，データを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 問い合わせる測定結果のパラメータと，そのレスポンスのフォーマットを示します。

次のページに続く...

...前のページから続く

	Alarms NSIG: 信号無し。 レスポンス:<Seconds>,<Ratio> AIS: アラーム表示信号。 レスポンス:<Seconds>,<Ratio> NFR: フレーム無し。 レスポンス:<Seconds>,<Ratio> NSYN: 同期無し (LSS)。 レスポンス:<Seconds>,<Ratio> DAL: 遠隔アラーム (RAI)。 レスポンス:<Seconds>,<Ratio> IDLE: アイドルアラーム。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> **Errors** CODE: コード (BPV)。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FBIT: Fビット。 レスポンス: <Count>,<Ratio> CBIT: Cビット。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PATT: パターン。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PSL: パターンスリップ。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PBL: パターンブロック。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PAR: パリティ。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FEBE: FEBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio> **Rx frequency** DEV: 周波数偏移。 レスポンス: <ppm> **FAS performance errors** FES: FASエラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FSES: FAS重大エラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FBBE: FAS BBE。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FALS: FAS ALS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FUAT: FAS UAT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FAVT: FAS AVT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> FEFS: FAS EFS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> **Pattern performance errors** PES: パターンエラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PSES: パターン重大エラー秒数。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PBBE: パターンBBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PALS: パターンALS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PUAT: パターンUAT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PAVT: パターンAVT。 レスポンス:<Count>,<Ratio%> PEFS: パターンEFS。 レスポンス:<Count>,<Ratio%>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaNになります。
例	`T3:RX1:IFET? (FES,PATT)` → `(2,0.5),(4,0.25)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 PCMフレームがオフ（T3:RX<Pt>:PCMFrame? → 0）の場合は，NFR，DAL，FASW，FASBはNaNが返ります。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaNです。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

8.5 ステータス

8.5.1 T3:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。単位: dB
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:STAT:RX1:PSL?` → `0`
注	最小レベルは-48 dBです。

8.5.2 T3:STATus:RX<Pt>:PDEViation?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:PDEViation?
説明	物理層の偏移量を問い合わせます。単位: ppmおよびbps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:STAT:RX1:PDEV?` → `0, 0`
注	

8.5.3 T3:STATus:RX<Pt>:PBRate?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:PBRate?
説明	物理層のビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:STAT:RX1:PBR?` → `44736000`
注	

8.5.4 T3:STATus:RX<Pt>:PPBRate?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:PPBRate?
説明	物理層のペイロードパターンビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:STAT:RX1:PPBR?` → `44209704`
注	

8.5.5 T3:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	T3アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB11に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 = 未使用
例	`T3:STAT:RX1:AES?` → `1`
注	

8.5.6 T3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	T3アラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1はT3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?のサマリです。 DB2はT3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 = 未使用
例	`T3:STAT:RX1:AES:COND?` → 2
注	

8.5.7 T3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，T3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 信号なし DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = アラーム表示信号 (AIS) DB4 (8) = フレームなし(LOF) DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = 遠隔 (RAI) DB7 (64) = 同期無し (LSS) DB8 (128) = アイドル状態 DB9 - DB16 = 未使用
例	`T3:STAT:RX1:ALAR?` → 2
注	「フレーム無し (LOF)」と「遠隔 (RAI)」は，PCMフレームがオンの場合（T3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

8.5.8 T3:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 信号なし DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = アラーム表示信号 (AIS) DB4 (8) = フレームなし(LOF) DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = 遠隔 (RAI) DB7 (64) = 同期無し (LSS) DB8 (128) = アイドル状態 DB9 - DB16 = 未使用
例	`T3:STAT:RX1:ALAR:COND?` → 4
注	「フレーム無し (LOF)」と「遠隔 (RAI)」は，PCMフレームがオンの場合（T3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

8.5.9 T3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，T3:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Fビット DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = パターン DB4 (8) = コード (BPV) DB5 (16) = パターンスリップ (PSL) DB6 (32) = パリティ DB7 (64) = Cビット DB8 (128) = FEBE DB9 - DB16 = 未使用
例	`T3:STAT:RX1:ERR?` → `8`
注	FAS wordsとFAS bitsは，PCMフレームがオンの場合（T3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。 「コード (BPV)」は，SDHでT3を使用しているときは無効です。

8.5.10 T3:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?

文法	T3:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Fビット DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = パターン DB4 (8) = コード (BPV) DB5 (16) = パターンスリップ (PSL) DB6 (32) = パリティ DB7 (64) = Cビット DB8 (128) = FEBE DB9 - DB16 = 未使用
例	`T3:STAT:RX1:ERR:COND?` → `8`
注	FAS wordsとFAS bitsは，PCMフレームがオンの場合（T3:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。 「コード (BPV)」は，SDHでT3を使用しているときは無効です。

8.6 RTD

この節ではRTD測定の結果を取得するコマンドに関して説明を行います。
RTDの一般的なコマンドに関しては1005ページ上の 17.1節を参照してください。

8.6.1 T3:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	T3:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:RTD:RX1:NUMB?` → `2`
注	

8.6.2 T3:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	T3:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDの平均時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:RTD:RX1:ATIM?` → `1.0`
注	結果が計測最大時間を超えた場合は計測最大時間が返されます。

8.6.3 T3:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	T3:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	TRDの最大時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 判定しきい値を超えた場合は1が返されます。
例	`T3:RTD:RX1:MTIM?` → `1.0,0`
注	結果が計測最大時間を超えた場合は計測最大時間が返されます。

8.6.4 T3:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	T3:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDの最小時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`T3:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	結果が計測最大時間を超えた場合は計測最大時間が返されます。

Chapter 9

E4

9.1 レシーバ

9.1.1 E4:RX<Pt>[:ENABled]

文法	E4:RX<Pt>[:ENABled] <state>
説明	レシーバをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E4:RX1 ON` `E4:RX1:ENAB ON`
注	E4:RX<Pt>以下のセパレータを省略した場合は，E4:RX<Pt>[:ENABled]となります。

文法	E4:RX<Pt>[:ENABled]?
説明	レシーバの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:RX1?` → `ON` `E4:RX1:ENAB?` → `SDH`
注	E4がSDHまたはSONETを経由する場合は`SDH`が返されます。

9.1.2 E4:RX<Pt>:GAIN

文法	E4:RX<Pt>:GAIN <gain>
説明	レシーバのゲインを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<gain> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TERMinate: 公称インピーダンス。標準周波数に依存したAGC。 MONitor: 公称インピーダンス。周波数線形のAGC。 *DEFault = TERMinate*
レスポンス	無し
例	`E4:RX1:GAIN MON`
注	

文法	E4:RX<Pt>:GAIN?
説明	レシーバのゲインを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<gain> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:RX1:GAIN?` → `MON`
注	

9.1.3 E4:RX<Pt>:FOLLow

文法	E4:RX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバ/トランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX: 同じポートのトランスミッタ RX1: ポート1のレシーバ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`E4:RX1:FOLL TX`
注	

文法	E4:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定を別のレシーバ/トランスミッタの設定に合わせている場合，その参照元を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:RX1:FOLL?` → `TX`
注	

9.1.4 E4:RX<Pt>:PCMFrame

文法	E4:RX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`E4:RX1:PCMF ON`
注	

文法	E4:RX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:RX1:PCMF?` → `1`
注	

9.1.5 E4:RX<Pt>:PATTern

文法	E4:RX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20

次のページに続く...

. . . 前のページから続く

	PRBS23 PRBS29 PRBS31 QRSS20 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`E4:RX1:PATT PRBS11`
注	

文法	E4:RX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:RX1:PATT?` → `PRBS11`
注	

9.1.6 E4:RX<Pt>:PINVersion

文法	E4:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転をオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E4:RX1:PINV ON`
注	以下のパターンを反転できます。 PRBSxx, QRSSxx, ALL1, ALL0, ALT11, ALT13, ALT17, UP16

文法	E4:RX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転のオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:RX1:PINV?` → `1`
注	

9.1.7 E4:RX<Pt>:UP16

文法	E4:RX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=65535* *DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`E4:RX1:UP16 #B1111000011110000`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

9.1.8 E4:RX<Pt>:UP32

文法	E4:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	PATTernがUSER32BITの場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。 (分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	E4:RX1:UP32 "01101"
注	

文法	E4:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	E4:RX1:UP32? → "01101"
注	

9.1.9 E4:RX<Pt>:UP2K

文法	E4:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。 (分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	E4:RX1:UP2K "12DF"
注	文字列の範囲は，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 E4:RX2:PATTがUSER2048BITの場合に有効です。

文法	E4:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	E4:RX1:UP2K? → "12DF"
注	

9.2 トランスミッタ

9.2.1 E4:TX<Pt>[:ENABled]

文法	E4:TX<Pt>[:ENABled] <state>
説明	トランスミッタをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<state> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ON *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E4:TX ON` `E4:TX1:ENAB ON`
注	E4:TX以下のセパレータを省略した場合は，E4:TX[:ENABled]となります。

文法	E4:TX<Pt>[:ENABled]?
説明	トランスミッタの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<state> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:TX?` → `ON` `E4:TX1:ENAB?` → `SDH`
注	E4がSDHまたはSonnetを経由する場合は`SDH`が返されます。

9.2.2 E4:TX<Pt>:FOLLow

文法	E4:TX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<follow> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1: ポート1のトランスミッタの設定に従う *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`E4:TX2:FOLL TX1`
注	本コマンドは `:TX1`に対しては有効ではありません。

文法	E4:TX<Pt>:FOLLow?
説明	トランスミッタの設定が別のトランスミッタ (TX1) の設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<follow> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:TX2:FOLL?` → `TX1`
注	本コマンドは `:TX1`に対しては有効ではありません。

9.2.3 E4:TX<Pt>:TIMing

文法	E4:TX<Pt>:TIMing <source>
説明	タイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部タイミングソース EXTernal: 外部タイミングソース RX: レシーバクロックと同じポート

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = INTernal
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:TIM INT`
注	

文法	E4:TX<Pt>:TIMing?
説明	タイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:TX1:TIM?` → `INT`
注	

9.2.4 E4:TX<Pt>:FOFFset

文法	E4:TX<Pt>:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-125, MAXimum=125, DEFault=0* *Allowed suffix = ppm*
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:FOFF 0ppm`
注	

文法	E4:TX<Pt>:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセットを問い合わせます。 単位:ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:TX1:FOFF?` → `0`
注	

9.2.5 E4:TX<Pt>:PCMFrame

文法	E4:TX<Pt>:PCMFrame <enable>
説明	PCMフレームをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:PCMF ON`
注	

文法	E4:TX<Pt>:PCMFrame?
説明	PCMフレームが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:TX1:PCMF?` → `1`
注	

9.2.6 E4:TX<Pt>:PATTern

文法	E4:TX<Pt>:PATTern <type>
説明	パターンの種類を設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 PRBS29 PRBS31 QRSS20 ALL0 ALL1 ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 ALT324: 3:24が交互に発生 *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:PATT PRBS23`
注	

文法	E4:TX<Pt>:PATTern?
説明	パターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:TX1:PATT? → PRBS11`
注	

9.2.7 E4:TX<Pt>:PINVersion

文法	E4:TX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	パターン反転を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:PINV ON`
注	

文法	E4:TX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:TX1:PINV? → 1`
注	

9.2.8 E4:TX<Pt>:UP16

文法	E4:TX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=65535* *DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:UP16 #B1111000011110000`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

9.2.9 E4:TX<Pt>:UP32

文法	E4:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。 (分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:UP32 "01101"`
注	

文法	E4:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`E4:TX1:UP32?` → `"01101"`
注	

9.2.10 E4:TX<Pt>:UP2K

文法	E4:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`E4:TX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `E4:TX2:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	E4:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`E4:TX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

9.3 アラーム/エラー挿入

9.3.1 E4:STIMuli:TX<Pt>:ALARm

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:ALARm <alarmtype>
説明	発生するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarmtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NALarm: アラーム無し NSIGnal: 信号無し AIS: アラーム表示信号 NFRame: フレーム無し DALarm: 遠隔アラーム (RDI) NSYNc: 同期無し *DEFault = NALarm*
レスポンス	無し
例	`E4:STIM:TX1:ALAR NSIG`
注	

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:ALARm?
説明	発生するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarmtype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:STIM:TX1:ALAR?` → `NSIG`
注	

9.3.2 E4:STIMuli:TX<Pt>:ERRor

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:ERRor <errordestination>
説明	エラーの挿入先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<errordestination> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMe: フレーム PATTern: パターン PSLip: パターンスリップ *DEFault = FRAMe*
レスポンス	無し
例	`E4:STIM:TX1:ERR PATT`
注	

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:ERRor?
説明	エラーの挿入先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errordestination> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:STIM:TX1:ERR?` → `PATT`
注	

9.3.3 E4:STIMuli:TX<Pt>:EINSert

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF MANual

次のページに続く...

...前のページから続く

	B02: バースト· 1E-02 B03: バースト· 1E-03 B04: バースト· 1E-04 B05: バースト· 1E-05 B06: バースト· 1E-06 B07: バースト· 1E-07 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`E4:STIM:TX1:EINS MAN`
注	挿入方法をMANualに設定すると，SYST:STIM:INSコマンドによりエラーが挿入されます。2.3.48節を参照してください。

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:EINSert?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`E4:STIM:TX1:EINS? → MAN`
注	

9.3.4 E4:STIMuli:TX<Pt>:EBLength

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:EBLength <burstlength>
説明	発生するエラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<burstlength> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=255, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`E4:STIM:TX1:EBL 1`
注	

文法	E4:STIMuli:TX<Pt>:EBLength?
説明	発生するエラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<burstlength> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:STIM:TX1:EBL? → 1`
注	

9.4 ステータス

9.4.1 E4:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。単位: dB
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`E4:STAT:RX1:PSL?` → `"-0.5"`
注	信号レベルが高すぎる場合，レスポンスは「TOO HIGH」となります。

9.4.2 E4:STATus:RX<Pt>:PDEViation?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:PDEViation?
説明	物理層の偏移量を問い合わせます。単位: ppmおよびbps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:STAT:RX1:PDEV?` → `1,136`
注	

9.4.3 E4:STATus:RX<Pt>:PBRate?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:PBRate?
説明	物理層のビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:STAT:RX1:PBR?` → `139264000`
注	

9.4.4 E4:STATus:RX<Pt>:PPBRate?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:PPBRate?
説明	物理層のパターンビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:STAT:RX1:PPBR?` → `137361488`
注	

9.4.5 E4:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	E4アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB4に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 = 未使用
例	`E4:STAT:RX1:AES?` → `1`
注	

9.4.6 E4:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	E4アラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1はE4:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?のサマリです。 DB2はE4:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = アラームサマリ DB2 (2) = エラーサマリ DB3 - DB16 =未使用
例	`E4:STAT:RX1:AES:COND?` → 2
注	

9.4.7 E4:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:ALARm[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，E4:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 信号無し DB2 (2) = アラーム表示信号（AIS） DB3 (4) = フレーム無し DB4 (8) = 遠隔 DB5 (16) = 同期無し DB6 - DB16 = 未使用
例	`E4:STAT:RX1:ALAR?` → 2
注	「信号無し」と「遠隔」は，PCMフレームがオンの場合（E4:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

9.4.8 E4:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:ALARm:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = 信号無し DB2 (2) = アラーム表示信号（AIS） DB3 (4) = フレーム無し DB4 (8) = 遠隔 DB5 (16) = 同期無し DB6 - DB16 = 未使用
例	`E4:STAT:RX1:ALAR:COND?` → 4
注	「信号無し」と「遠隔」は，PCMフレームがオンの場合（E4:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

9.4.9 E4:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:ERRor[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，E4:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = FASワード DB2 - DB3 = 未使用 DB4 (8) = パターン DB5 (16) = パターンスリップ DB6 - DB16 = 未使用
例	`E4:STAT:RX1:ERR?` → `8`
注	「FASワード」は，PCMフレームがオンの場合（E4:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

9.4.10 E4:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?

文法	E4:STATus:RX<Pt>:ERRor:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = FASワード DB2 - DB3 = 未使用 DB4 (8) = パターン DB5 (16) = パターンスリップ DB6 - DB16 = 未使用
例	`E4:STAT:RX1:ERR:COND?` → `8`
注	「FASワード」は，PCMフレームがオンの場合（E4:RX<Pt>:PCMFrame? → 1）にのみ有効です。

9.5 結果

9.5.1 E4:RX<Pt>:IFETch?

文法	E4:RX<Pt>:IFETch? <parameters>
説明	E4測定結果があれば，データを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Alarms** NSIG:信号無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> AIS:アラーム表示信号。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NFR:フレーム無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> DAL:遠隔アラーム。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> NSYN:同期無し。 レスポンス: <Seconds>,<Ratio> **Errors** FASW:FASワード。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PATT:パターン。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PSL:パターンスリップ。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PBL: パターンブロック。 Response: <Count>,<Ratio> **Rx frequency** DEV: 周波数偏移レスポンス: <ppm> DIFF: 周波数差（RX1-RX2）レスポンス: <ppm>（RX1についてのみ使用。 RX2については常にNaN（1.6.1節）となる） **FAS performance errors** FES: FASエラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FSES: FAS重大エラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FBBE: FAS BBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FALS: FAS ALS。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FUAT: FAS UAT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FAVT: FAS AVT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> FEFS: FAS EFS。 レスポンス: <Count>,<Ratio> **Pattern performance errors** PES: パターンエラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PSES: パターン重大エラー秒数。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PBBE: パターンBBE。 レスポンス: <Count>,<Ratio%> PALS: パターンALS。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PUAT: パターンUAT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PAVT: パターンAVT。 レスポンス: <Count>,<Ratio> PEFS: パターンEFS。 レスポンス: <Count>,<Ratio>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaN（1.6.1節）になります。
例	`E4:RX1:IFET? (FES,PATT)` → `(2,0.5),(4,0.25)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 PCMフレームがオフの場合（E4:RX<Pt>:PCMFrame? → 0）のみ，NFR，DAL，FASW，FASBはNaN（1.6.1節）が返ります。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaN（1.6.1節）です。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

9.6 RTD

この節ではRTD測定の結果を取得するコマンドに関して説明を行います。
RTDの一般的なコマンドに関しては1005ページ上の 17.1節を参照してください。

9.6.1 E4:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	E4:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:RTD:RX1:NUMB?` → `2`
注	

9.6.2 E4:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	E4:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDの平均時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:RTD:RX1:ATIM?` → `1.0`
注	結果が計測最大時間を超えた場合は計測最大時間が返されます。

9.6.3 E4:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	E4:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	TRDの最大時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:RTD:RX1:MTIM?` → `1.0,0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。 最大測定可能時間を超えた場合は， 2 番目の返り値が1，そうでない場合は0が返ります。

9.6.4 E4:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	E4:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDの最小時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`E4:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	結果が計測最大時間を超えた場合は計測最大時間が返されます。

Chapter 10

SDH

SDH/SONETの用語を切り替えは `MEAS:SET:PORT<Pt>:TERM` コマンドを使用してください(18.2.1節)。

10.1 レシーバ

10.1.1 SDH:RX<Pt>:INTerface

文法	SDH:RX<Pt>:INTerface <mode>
説明	使用するインタフェースを設定します。または，レシーバをオフに切り替えます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: レシーバをオフにします。 ELECtrical: Electrical interface SFP: SFP/SFP+ optical interface CFP: CFP optical interface OPTical: SFP と同じ。CMA 3000 との互換性のために存在します。 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:INT OFF`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:INTerface?
説明	使用しているインタフェースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:INT?` → `OFF`
注	SDHがOTN経由の場合は，OTNが返されます。

10.1.2 SDH:RX<Pt>:STMLevel

文法	SDH:RX<Pt>:STMLevel <level>
説明	SDHレシーバのSTMレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 1: STM-1信号 4: STM-4信号 16: STM-16信号 64: STM-64信号 256: STM-256 信号 PRBSTRANS: Trans.(PRBS) NULLTRANS: Trans.(NULL) *DEFault = 1*

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:STML 1`
注	STMレベルを設定すると，VC-4連結レベルが変更されることがあります。

文法	SDH:RX<Pt>:STMLevel?
説明	SDHレシーバのSTMレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:STML?` → `1`
注	

10.1.3 SDH:RX<Pt>:AUGRoup

文法	SDH:RX<Pt>:AUGRoup <aug>
説明	信号構造で使用される AUグループを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<aug> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 768, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:AUGR 1`
注	指定されたAUGは，VC-4連結レベルで分割されたSTMレベルを超えないようにしてください。

文法	SDH:RX<Pt>:AUGRoup?
説明	信号構造で使用されるAUグループを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<aug> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:AUGR?` → `1`
注	

10.1.4 SDH:RX<Pt>:CONCatenation

文法	SDH:RX<Pt>:CONCatenation <level>
説明	VCの連結レベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> VC3 VC4 4C 16C 64C 256C *DEFault = VC4*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:CONC VC4`
注	VC連結レベルを設定すると，STMレベルが変更されることがあります。

文法	SDH:RX<Pt>:CONCatenation?
説明	VC連結レベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:CONC?` → `VC4`
注	

10.1.5 SDH:RX<Pt>:CONTainer

文法	SDH:RX<Pt>:CONTainer <type>
説明	コンテナタイプ（container-n）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C3 C4 C11 C12 *DEFault = C4*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:CONT C4`
注	コンテナタイプを設定します。

文法	SDH:RX<Pt>:CONTainer?
説明	コンテナタイプ（container-n）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:CONT?` → `4C`
注	

10.1.6 SDH:RX<Pt>:SSTRucture

文法	SDH:RX<Pt>:SSTRucture <structure>
説明	想定されるSDH信号構造を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<structure> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BULK: VC-4のBulkデータ E1: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-12のE1信号 E3: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-3のE3信号 DS1: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-11のDS1信号 DS3: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-3のDS3信号 E4: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-4のE4信号 *DEFault = BULK*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:SSTR BULK`
注	上記のいずれかのインタフェースを選択するには，対応するオプションが必要です。

文法	SDH:RX<Pt>:SSTRucture?
説明	想定されるSDH信号構造を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<structure> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:SSTR?` → `BULK`
注	

10.1.7 SDH:RX<Pt>:PATTern

文法	SDH:RX<Pt>:PATTern <pattern>
説明	SSTRructureがBULKのときにペイロードとして想定されるパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン

次のページに続く...

...前のページから続く

	USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン PRBS9: PRBS-9パターン PRBS11: PRBS-11パターン PRBS15: PRBS-15パターン PRBS20: PRBS-20パターン PRBS23: PRBS23パターン PRBS29: PRBS-29パターン PRBS31: PRBS-31パターン ALL0: すべて0から成るパターン ALL1: すべて1から成るパターン ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 B2IN8: 8ビットおきに2つの1が発生するランダムパターン *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:PATT PRBS23`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:PATTern?
説明	SSTRuctureがBULKのときにペイロードとして想定されるパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:PATT?` → `PRBS23`
注	

10.1.8 SDH:RX<Pt>:UP16

文法	SDH:RX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 有効な文字: '0' , '1' 文字列の範囲は1文字から16文字までです。
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

10.1.9 SDH:RX<Pt>:UP32

文法	SDH:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:UP32 "01101"`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:UP32?` → `"01101"`
注	

10.1.10 SDH:RX<Pt>:UP2K

文法	SDH:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `SDH:RX1:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	SDH:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

10.1.11 SDH:RX<Pt>:PINVersion

文法	SDH:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	（SSTRuctureがBULKで，かつユーザ/バイナリパターンが設定されている場合に）指定のPRBSパターンを反転します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:PINV OFF`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:PINVersion?
説明	PRBSパターンの反転の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:PINV?` → `0`
注	

10.1.12 SDH:RX<Pt>:TCM

文法	SDH:RX<Pt>:TCM <mode>
説明	タンデムコネクション監視モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: オフ VC4: N1（VC-4）

次のページに続く...

...前のページから続く

	VC3: N1（VC-3） VC12: N2（VC-12） VC11: N2（VC-12） *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:TCM OFF`
注	本コマンドを使用するには，TCMオプションが必要です。

文法	SDH:RX<Pt>:TCM?
説明	タンデムコネクション監視モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:TCM?` → `OFF`
注	

10.1.13 SDH:RX<Pt>:TUG3

文法	SDH:RX<Pt>:TUG3 <id>
説明	信号構造用のTUG-3番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TUG-3番号1 2: TUG-3番号2 3: TUG-3番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:TUG3 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:RX<Pt>:TUG3?
説明	信号構造用のTUG3番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:TUG3?` → `1`
注	

10.1.14 SDH:RX<Pt>:TUG2

文法	SDH:RX<Pt>:TUG2 <id>
説明	信号構造用のTUG-2番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TUG-2番号1 2: TUG-2番号2 ... 7: TUG-2番号7 *MINimum = 1, MAXimum = 7, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:TUG2 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:RX<Pt>:TUG2?
説明	信号構造用のTUG-2番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:TUG2?` → `1`
注	

10.1.15 SDH:RX<Pt>:TU12

文法	SDH:RX<Pt>:TU12 <id>
説明	信号構造用のTU-12番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TU-12番号1 2: TU-12番号2 3: TU-12番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:TU12 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:RX<Pt>:TU12?
説明	信号構造用のTU-12番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:TU12?` → `1`
注	

10.1.16 SDH:RX<Pt>:TU11

文法	SDH:RX<Pt>:TU11 <id>
説明	信号構造用のTU-11番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TU-11番号1 2: TU-11番号2 3: TU-11番号3 4: TU-11番号4 *MINimum = 1, MAXimum = 4, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:TU11 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:RX<Pt>:TU11?
説明	信号構造用のTU-11番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:TU11?` → `1`
注	

10.1.17 SDH:RX<Pt>:CHANnel

文法	SDH:RX<Pt>:CHANnel <id>
説明	信号構造用のチャネル番号を設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=84, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:CHAN 1`
注	この値は，TUG-3，TUG-2，TU-12，およびTU-11番号に影響します。

文法	SDH:RX<Pt>:CHANnel?
説明	信号構造用のチャネル番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:CHAN? → 1`
注	

10.1.18 SDH:RX<Pt>:MAPPing

文法	SDH:RX<Pt>:MAPPing <type>
説明	マッピングの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SYNChronous: 同期マッピング ASYNchronous: 非同期マッピング *DEFault = SYNC*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:MAPP SYNC`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:MAPPing?
説明	マッピングの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:MAPP? → SYNC`
注	

10.1.19 SDH:RX<Pt>:GAIN

文法	SDH:RX<Pt>:GAIN <type>
説明	レシーバのゲインを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TERMinate: 周波数依存AGC MONitor: 周波数線形AGC *DEFault = TERMinate*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:GAIN TERM`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:GAIN?
説明	レシーバのゲインを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:GAIN? → TERM`
注	

10.1.20 SDH:RX<Pt>:FOLLow

文法	SDH:RX<Pt>:FOLLow <mode>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX: Txポートの設定と同じ RX1: Rxポート1の設定と同じ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:FOLL NONE`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定を別のレシーバ/トランスミッタの設定に合わせている場合，その参照元を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:FOLL? → NONE`
注	

10.1.21 SDH:RX<Pt>:MEASurement:HPLM

文法	SDH:RX<Pt>:MEASurement:HPLM <enable>
説明	HP-PLMの測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:MEAS:HPLM ON`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:MEASurement:HPLM?
説明	HP-PLMの測定の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:MEAS::HPLM? → 1`
注	

10.1.22 SDH:RX<Pt>:MEASurement:LPLM

文法	SDH:RX<Pt>:MEASurement:LPLM <enable>
説明	LP-PLMの測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:RX1:MEAS:LPLM ON`
注	

文法	SDH:RX<Pt>:MEASurement:LPLM?
説明	LP-PLMの測定の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:RX1:MEAS:LPLM? → 1`
注	

10.2 トランスミッタ

10.2.1 SDH:TX<Pt>:INTerface

文法	SDH:TX<Pt>:INTerface <mode>
説明	トランスミッタとして使用するインタフェースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ELECtrical: Electrical interface SFP: SFP/SFP+ optical interface CFP: CFP optical interface *DEFault = ELEC*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:INT SFP`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:INTerface?
説明	使用しているインタフェースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:INT? → SFP`
注	

10.2.2 SDH:TX<Pt>[:ENABle]

文法	SDH:TX<Pt>[:ENABle] <mode>
説明	トランスミッタのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: トランスミッタをOFFにします。 NORMal: 設定した信号を送信する通常の送信モード THRough: スルーモード。受信した信号を送信します。 OTHRough: オーバーヘッド書き換えスルーモード THA: THRoughと同じ。CMA 3000 との互換性のために存在します。 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1 NORM`
注	

文法	SDH:TX<Pt>[:ENABle]?
説明	トランスミッタのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1? → NORM`
注	

10.2.3 SDH:TX<Pt>:OPTical

文法	SDH:TX<Pt>:OPTical <mode>
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SDH:TX<Pt>:INT SFP and SDH:TX<Pt>と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:OPT NORM`
注	CMA 3000と比べると，最終ノードに接尾辞が付加されなくなりました。

文法	SDH:TX<Pt>:OPTical?
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SDH:TX<Pt>? と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:OPT? → NORM`
注	

10.2.4 SDH:TX<Pt>:ELECtrical

文法	SDH:TX<Pt>:ELECtrical <mode>
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SDH:TX<Pt>:INT ELEC and SDH:TX<Pt>と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:ELEC NORM`
注	CMA 3000と比べると，mode=THBがサポートされなくなりました。

文法	SDH:TX<Pt>:ELECtrical?
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SDH:TX<Pt>?と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:ELEC? → NORM`
注	

10.2.5 SDH:TX<Pt>:STMLevel

文法	SDH:TX<Pt>:STMLevel <level>
説明	送信されたSDH信号のSTMレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 1: STM-1信号 4: STM-4信号 16: STM-16信号 64: STM-64信号 256: STM-256信号 PRBSTRANS: Trans.(PRBS) NULLTRANS: Trans.(NULL) *DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:STML 1`
注	STMレベルを設定すると，VC-4連結レベルが変更されることがあります。

文法	SDH:TX<Pt>:STMLevel?
説明	送信されたSDH信号のSTMレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:STML?` → `1`
注	

10.2.6 SDH:TX<Pt>:AUGRoup

文法	SDH:TX<Pt>:AUGRoup <value>
説明	テスト信号が挿入されるAUGを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> ALL 1〜768 *DEFault = ALL*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:AUGR ALL`
注	指定するAUG値は，VC-4連結レベルで分割されたSTMレベルを超えないようにしてください。

文法	SDH:TX<Pt>:AUGRoup?
説明	テスト信号が挿入されているAUGを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:AUGR?` → `ALL`
注	

10.2.7 SDH:TX<Pt>:CONCatenation

文法	SDH:TX<Pt>:CONCatenation <level>
説明	VC連結レベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> VC3 VC4 4C 16C 64C 256C *DEFault = VC4*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:CONC 4C`
注	VC連結レベルを設定すると，STMレベルが変更されることがあります。

文法	SDH:TX<Pt>:CONCatenation?
説明	VC連結レベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:CONC?` → `4C`
注	

10.2.8 SDH:TX<Pt>:CONTainer

文法	SDH:TX<Pt>:CONTainer <type>
説明	コンテナタイプ（container-n）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C3 C4 C11 C12 *DEFault = C4*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:CONT C4`
注	コンテナタイプを設定します。

文法	SDH:TX<Pt>:CONTainer?
説明	コンテナタイプ（container-n）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:CONT? → 4C`
注	

10.2.9 SDH:TX<Pt>:SSTRucture

文法	SDH:TX<Pt>:SSTRucture <structure>
説明	SDH信号構造を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<structure> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BULK: VC-4のBulkデータ E1: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-12のE1信号 E3: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-3のE3信号 DS1: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-11のDS1信号 DS3: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-3のDS3信号 E4: 1つまたはすべてのAU-4に含まれるVC-4のE4信号 *DEFault = BULK*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:SSTR BULK`
注	上記のいずれかのインタフェースを選択するには，対応するオプションが必要です。

文法	SDH:TX<Pt>:SSTRucture?
説明	SDH信号構造を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<structure> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:SSTR? → BULK`
注	

10.2.10 SDH:TX<Pt>:PATTern

文法	SDH:TX<Pt>:PATTern <pattern>
説明	SSTRuctureがBULKのときにペイロードとして使用されるパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER2048BIT: 2048ビットのユーザ定義パターン

次のページに続く...

...前のページから続く

	PRBS9: PRBS-9パターン PRBS11: PRBS-11パターン PRBS15: PRBS-15パターン PRBS20: PRBS-20パターン PRBS23: PRBS23パターン PRBS29: PRBS-29パターン PRBS31: PRBS-31パターン ALL0: すべて0から成るパターン ALL1: すべて1から成るパターン ALT11: 1:1が交互に発生 ALT13: 1:3が交互に発生 ALT17: 1:7が交互に発生 B2IN8: 8ビットおきに2つの1が発生するランダムパターン *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:PATT PRBS23`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:PATTern?
説明	SSTRuctureがBULKのときにペイロードとして使用されるパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:PATT?` → `PRBS23`
注	

10.2.11 SDH:TX<Pt>:UP16

文法	SDH:TX<Pt>:UP16 <pattern>
説明	16ビットのユーザパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 有効な文字: '0' , '1' 文字列の範囲は1文字から16文字までです。
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

10.2.12 SDH:TX<Pt>:UP32

文法	SDH:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して (2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。(分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:UP32 "01101"`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:UP32?` → `"01101"`
注	

10.2.13 SDH:TX<Pt>:UP2K

文法	SDH:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `SDH:TX1:PATT`が `USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	SDH:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

10.2.14 SDH:TX<Pt>:PINVersion

文法	SDH:TX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	（SSTRuctureがBULKの場合に）PRBSパターンを反転するかどうか設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:PINV OFF`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:PINVersion?
説明	PRBSパターンの反転状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:PINV?` → `0`
注	

10.2.15 SDH:TX<Pt>:TIMing

文法	SDH:TX<Pt>:TIMing <source>
説明	タイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロック EXTernal: 外部クロック RX: 受信信号抽出クロック

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = INT
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:TIM INT`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:TIMing?
説明	タイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:TIM?` → `INT`
注	

10.2.16 SDH:TX<Pt>:TCM

文法	SDH:TX<Pt>:TCM <mode>
説明	TCMモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Off VC4: N1 (VC-4) VC3: N1 (VC-3) VC12: N2 (VC-12) VC11: N2 (VC-12) *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:TCM OFF`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:TCM?
説明	TCMモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:TCM?` → `OFF`
注	

10.2.17 SDH:TX<Pt>:TUG3

文法	SDH:TX<Pt>:TUG3 <id>
説明	信号構造用のTUG-3番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TUG-3番号1 2: TUG-3番号2 3: TUG-3番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:TUG3 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:TX<Pt>:TUG3?
説明	信号構造用のTUG3番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:TUG3?` → `1`
注	

10.2.18 SDH:TX<Pt>:TUG2

文法	SDH:TX<Pt>:TUG2 <id>
説明	信号構造用のTUG-2番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TUG-2番号1 2: TUG-2番号2 ... 7: TUG-2番号7 *MINimum = 1, MAXimum = 7, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:TUG2 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:TX<Pt>:TUG2?
説明	信号構造用のTUG2番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:TUG2?` → `1`
注	

10.2.19 SDH:TX<Pt>:TU12

文法	SDH:TX<Pt>:TU12 <id>
説明	信号構造用のTU-12番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TU-12番号1 2: TU-12番号2 3: TU-12番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:TU12 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:TX<Pt>:TU12?
説明	信号構造用のTU-12番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:TU12?` → `1`
注	

10.2.20 SDH:TX<Pt>:TU11

文法	SDH:TX<Pt>:TU11 <id>
説明	信号構造用のTU-11番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1:TU-11番号1 2:TU-11番号2 3:TU-11番号3 4:TU-11番号4 *MINimum = 1, MAXimum = 4, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:TU11 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SDH:TX<Pt>:TU11?
説明	信号構造用のTU-11番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:TU11?` → `1`
注	

10.2.21 SDH:TX<Pt>:CHANnel

文法	SDH:TX<Pt>:CHANnel <id>
説明	信号構造用のチャネル番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=84, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:CHAN 1`
注	この値は，TUG-3，TUG-2，およびTU-12番号に影響します。

文法	SDH:TX<Pt>:CHANnel?
説明	信号構造用のチャネル番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:CHAN?` → `1`
注	

10.2.22 SDH:TX<Pt>:MAPPing

文法	SDH:TX<Pt>:MAPPing <type>
説明	マッピングの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SYNChronous: 同期マッピング ASYNchronous: 非同期マッピング *DEFault = SYNC*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:MAPP SYNC`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:MAPPing?
説明	マッピングの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:MAPP?` → `SYNC`
注	

10.2.23 SDH:TX<Pt>:SOH:DEFault

文法	SDH:TX<Pt>:SOH:DEFault
説明	すべてのSTMセクションオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:SOH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

10.2.24 SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe

文法	SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	セクションオーバーヘッドトレース（J0）を指定の文字列に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: セクショントレース文字列として使用される文字列 *DEFault = "Message_Test_J0"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:SOH:TRAC "Message_Test_J0",#H20`
注	入力されたトレース文字列の長さが15文字を超える場合，超えた分の文字列は切り捨てられます。

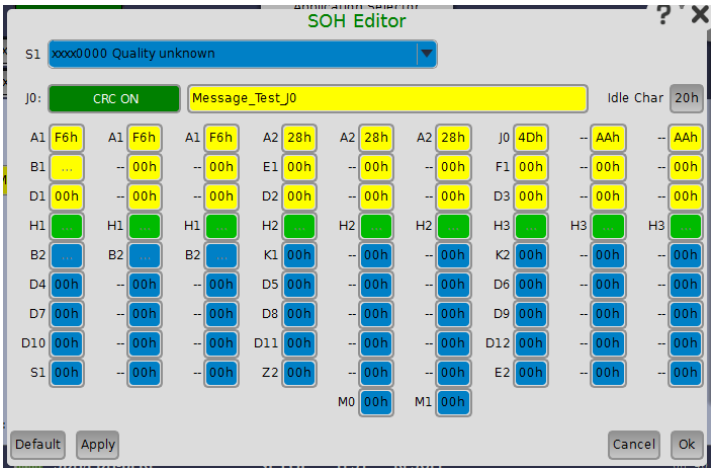
文法	SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe?
説明	セクションオーバーヘッドトレースの文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:SOH:TRAC?` → `"Message_Test_J0",#H20`
注	

10.2.25 SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe:CRC

文法	SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe:CRC <mode>
説明	セクションオーバーヘッドトレース（J0）のCRCのOFF/ON を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:SOH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:SOH:TRACe:CRC?
説明	セクションオーバーヘッドトレース（J0）のCRCの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:SOH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

10.2.26 SDH:TX<Pt>:SOH

文法	SDH:TX<Pt>:SOH <SOH-byte>,<value1>[,<value2>[,<value3>]]
説明	セクションオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<SOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1: 3バイト A2: 3バイト J0: 3バイト　注: 定義済みのトレース文字列が無効になります。 B1: 2バイト　<value3>は無視されます。 E1: 3バイト F1: 3バイト D1: 3バイト D2: 3バイト D3: 3バイト K1: 3バイト K2: 3バイト D4: 3バイト D5: 3バイト D6: 3バイト D7: 3バイト D8: 3バイト D9: 3バイト D10: 3バイト D11: 3バイト D12: 3バイト S1: 3バイト Z2: 3バイト E2: 3バイト M0: 1バイト　<value2>と<value3>は無視されます。[1] M1: 1バイト　<value2>と<value3>は無視されます。 
	<value1> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
	<value2> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
	<value3> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し

例	`SDH:TX1:SOH A1,0,0,0`
	`SDH:TX1:SOH D7,253,32,26`
	`SDH:TX1:SOH B1,4,5`
	`SDH:TX1:SOH M1,0`

次のページに続く...

...前のページから続く

注	[1]SDH:TX<Pt>:STMLevel = 64 or 256の場合のみ有効です。

文法	SDH:TX<Pt>:SOH? <SOH-byte>
説明	セクションオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<SOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value1> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> [,<value2> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> [,<value3> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>]]

例	`SDH:TX1:SOH? A1` → `#H00,#H00,#H00`
	`SDH:TX1:SOH? D7` → `#HFD,#H20,#H1A`
	`SDH:TX1:SOH? B1` → `#H04,#H05`
	`SDH:TX1:SOH? M1` → `#H00`

注	

10.2.27 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:DEFault

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH:DEFault
説明	すべてのVC-4パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC4:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

10.2.28 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	VC-4パストレース（J1）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列として使用される文字列 *DEFault = "Message_Test_J1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC4:POH:TRAC "Message_Test_J1",#H20`
注	入力されたトレース文字列の長さが15文字を超える場合，超えた分の文字列は切り捨てられます。

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe?
説明	VC-4パストレースに指定された文字列とアイドル文字を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC4:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1",#H20`
注	

10.2.29 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe:CRC

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCのOFF/ON を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC4:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC4:POH:TRAC:CRC? → 1`
注	

10.2.30 SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TTCM

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	VC-4 TCMトレース（N1）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_N1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC4:POH:TTCM "Apid_TCM_N1",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH:TTCM?
説明	VC-4 TCMトレースの指定されたの文字列とアイドル文字を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC4:POH:TTCM? → "Apid_TCM_N1",#H20`
注	

10.2.31 SDH:TX<Pt>:VC4:POH

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH <POH-byte>,<value>
説明	VC-4パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト F3: F3バイト K3: K3バイト N1: N1バイト
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC4:POH C2,0`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC4:POH? <POH-byte>
説明	VC-4パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC4:POH? C2` → `#H00` `SDH:TX1:VC4:POH? H4` → `#HFF`
注	

10.2.32 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:DEFault

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH:DEFault
説明	すべてのVC-3パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC3:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

10.2.33 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	VC-3パストレース（J1）を指定の文字列に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC3:POH:TRAC "Message_Test_J1",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe?
説明	VC-3パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC3:POH:TRAC? → "Message_Test_J1",#H20`
注	

10.2.34 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe:CRC

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCのOFF/ON を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC3:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC3:POH:TRAC:CRC? → 1`
注	

10.2.35 SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TTCM

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	VC-3 TCMトレース（N1）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_N1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC3:POH:TTCM "Apid_TCM_N1",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH:TTCM?
説明	VC-3 TCMトレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC3:POH:TTCM? → "Apid_TCM_N1",#H20`
注	

10.2.36 SDH:TX<Pt>:VC3:POH

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH <POH-byte>,<value>
説明	VC-3パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト F3: F3バイト K3: K3バイト N1: N1バイト　TCMが存在しない場合のみ有効
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC3:POH C2,0`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC3:POH? <POH-byte>
説明	VC-3パスオーバーヘッドで指定されたバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC3:POH? C2` → `#H00`
注	

10.2.37 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:DEFault

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH:DEFault
説明	すべてのVC-12パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC12:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

10.2.38 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	VC-12パストレース（J2）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J2"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC12:POH:TRAC "Message_Test_J2",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe?
説明	VC-12パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC12:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J2",#H20`
注	

10.2.39 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe:CRC

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J2）のCRCのON/OFF を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC12:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J2）のCRCの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC12:POH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

10.2.40 SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TTCM

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	VC-12 TCMトレース（N2）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_N2"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC12:POH:TTCM "Apid_TCM_N2",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH:TTCM?
説明	VC-12トレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC12:POH:TTCM?` → `"Apid_TCM_N2",#H20`
注	

10.2.41 SDH:TX<Pt>:VC12:POH

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH <POH-byte>,<value>
説明	VC-12パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5バイト N2: N2バイト K4: K4バイト
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC12:POH V5,#H04`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC12:POH? <POH-byte>
説明	VC-12パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC12:POH? V5` → `#H04`
注	

10.2.42 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:DEFault

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH:DEFault
説明	すべてのVC-11パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC11:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

10.2.43 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	VC-11パストレース（J2）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J2"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC11:POH:TRAC "Message_Test_J2",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe?
説明	VC-11パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC11:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J2",#H20`
注	

10.2.44 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe:CRC

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J2）のCRCのOFF/ONを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC11:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J2）のCRCの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC11:POH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

10.2.45 SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TTCM

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	VC-11 TCMトレース（N2）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_N2"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC11:POH:TTCM "Apid_TCM_N2",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH:TTCM?
説明	VC-11トレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC11:POH:TTCM? → "Apid_TCM_N2",#H20`
注	

10.2.46 SDH:TX<Pt>:VC11:POH

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH <POH-byte>,<value>
説明	VC-11パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5バイト N2: N2バイト K4: K4バイト
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:VC11:POH V5,#H04`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:VC11:POH? <POH-byte>
説明	VC-11パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:VC11:POH? V5 → #H04`
注	

10.2.47 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:DEFault

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:DEFault
説明	すべてのVC-3パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

10.2.48 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	VC-3パストレース（J1）を指定の文字列に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列: パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH:TRAC "Message_Test_J1",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe?
説明	VC-3パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1",#H20`
注	

10.2.49 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe:CRC

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	セクションオーバーヘッドトレース(J1)のCRCモード（OFF/ON）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TRACe:CRC?
説明	セクションオーバーヘッドトレース(J1)のCRCモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

10.2.50 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TTCM

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	VC-3 TCMトレース（N1）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_N1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH:TTCM "Apid_TCM_N1",#H20`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH:TTCM?
説明	VC-3 TCMトレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH:TTCM?` → `"Apid_TCM_N1",#H20`
注	

10.2.51 SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH <POH-byte>,<value>
説明	VC-3パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト F3: F3バイト K3: K3バイト N1: N1バイト　TCMが存在しない場合のみ有効
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH C2,0`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:AU3:VC3:POH? <POH-byte>
説明	VC-3パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:AU3:VC3:POH? C2` → `#H00`
注	

10.2.52 SDH:TX<Pt>:FOLLow

文法	SDH:TX<Pt>:FOLLow <mode>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1: Txポート1の設定と同じ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:FOLL NONE`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:FOLLow?
説明	トランスミッタの設定が別のトランスミッタ(TX1) の設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:FOLL?` → `NONE`
注	

10.2.53 SDH:TX<Pt>:OTHRough

文法	SDH:TX<Pt>:OTHRough <mode>
説明	オーバーヘッド書き換え位置を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SOH: SOH データ A1A2: A1/A2バイト K1K2: K1/K2バイト S1: S1バイト DCC1TO3: DCC1-3バイト DCC4TO12: DCC4-12バイト J0: J0バイト SOH1BYTE: SOHの1 byte (選択可能) *DEFault = SOH*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:OTHR A1A2`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:OTHRough?
説明	オーバーヘッド書き換え位置を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<position> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:OTHR?` → `A1A2`
注	

10.2.54 SDH:TX<Pt>:OTHRough:BYTE

文法	SDH:TX<Pt>:OTHRough:BYTE <byte>
説明	オーバーヘッド書き換え位置を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A11-A13: A1バイト A21-A23: A2バイト J0: J0 バイト E1: E1 バイト F1: F1 バイト D1: D1 バイト D2: D2 バイト D3: D3 バイト K1: K1 バイト K2: K2 バイト D4: D4 バイト D5: D5 バイト D6: D6 バイト D7: D7 バイト D8: D8 バイト

次のページに続く...

...前のページから続く

	D9: D9 バイト D10: D10 バイト D11: D11 バイト D12: D12 バイト S1: S1 バイト M0: M0 バイト M1: M1 バイト E2: E2 バイト X18-X99: X<Line><Column> *DEFault = A11*
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:OTHR:BYTE A11`
注	

文法	SDH:TX<Pt>:OTHRough:BYTE?
説明	オーバーヘッド書き換え位置を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<byte> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:TX1:OTHR:BYTE?` → `A11`
注	

10.2.55 SDH:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE

文法	SDH:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE <value>
説明	STLのレーンマーカーを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト リストは0〜3のレーンマーカーの番号で構成されています。
レスポンス	無し
例	`SDH:TX1:STL:MMAP:LANE (0,1,2,3)`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE?
説明	STLのレーンマーカーを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`SDH:TX1:STL:MMAP:LANE?` → `(0,1,2,3)`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3 アラーム/エラー挿入

10.3.1 SDH:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> MT1000A: *MINimum=-50, MAXimum=50, DEFault=0* MT1100A, MT1040A: *MINimum=-200.0, MAXimum=200.0, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:FOFF 0`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセットを問い合わせます。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	MT1000A: <offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MT1100A, MT1040A: <offset> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	MT1000A: `SDH:STIM:TX1:FOFF?` → `0` MT1100A, MT1040A: `SDH:STIM:TX1:FOFF?` → `0.0`
注	

10.3.2 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ALARm

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ALARm <alarmtype>
説明	発生するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarmtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOS: Loss of Signal状態 LOF: Loss of Frame状態 OOF: Out of Frame状態 MSAIS: MS-アラーム表示信号 MSRDI: MS-リモート欠陥表示 AUAIS: AU-アラーム表示信号 AULOP: AU-ポインタの消失 HPTIM: HP-トレース識別子の不一致 HPPLM: HP-ペイロードラベルの不一致 HPUNEQ: HP-未装備 HPRDI: HP-リモート欠陥表示 TUAIS: TU-アラーム表示信号 TULOP: TU-ポインタの消失 TULOM: TU-マルチフレームの消失 LPTIM: LP-トレース識別子の不一致 LPUNEQ: LP-未装備 LPRDI: LP-リモート欠陥表示 LPPLM: LP-ペイロードラベルの不一致 LSS: 信号同期の消失 TCUNEQ: TC-未装備 TCLTC: TC-タンデムコネクションの消失 TCTIM: TC-トレース識別子の不一致 TCAIS: TC-アラーム表示信号 TCRDI: TC-リモート欠陥表示 TCODI: TC-発信欠陥表示 *DEFault = LOS*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:ALAR LOS`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ALARm?
説明	発生するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarmtype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:ALAR?` → `LOS`
注	

10.3.3 SDH:STIMuli:TX<Pt>:AINSert

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:AINSert <insertion>
説明	アラームの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF PERManent ALTernate *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:AINS PERM`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:AINSert?
説明	アラームの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:AINS? → PERM`
注	

10.3.4 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ANLength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ANLength <frames>
説明	アラームのAlternate Normalの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります（`SDH:STIM:TX<Pt>:AINS`参照）。
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:ANL 1`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ANLength?
説明	発生するアラームのAlternate Normal長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:ANL? → 1`
注	

10.3.5 SDH:STIMuli:TX<Pt>:AALength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:AALength <frames>
説明	アラームのAlternate Alarmの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります（`SDH:STIM:TX<Pt>:AINS`参照）。
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:AAL 1`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:AALength?
説明	発生するアラームのAlternate Alarm長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:AAL? → 1`
注	

10.3.6 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ERRor

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ERRor <errordestination>
説明	エラーの挿入先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<errordestination> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1A2: フレームアライメントワード B1: B1チェックサムバイト B2: B2チェックサムバイト MSREI: MS-リモートエラー表示 B3: B3チェックサムバイト HPREI: HP-リモートエラー表示 V5LPB3: ローオーダーパスのB3チェックサム LPREI: LP-リモートエラー表示 PRBS: PRBSエラー ETRans: TCIEC: タンデムコネクション-着信エラーカウント TCREI: タンデムコネクション-リモートエラー表示 TCOEI: タンデムコネクション-発信エラー表示 TCBIP2: タンデムコネクションでの2ビットのビットインターリーブパリティ *DEFault = A1A2*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:ERR MSREI`
注	一部のエラーは内容の種類に依存しているため，正しい種類の内容を指定せずにエラーを設定すると，エラーの挿入タイプがOFFに設定されます。 エラーを変更すると，挿入方法も変更されることがあります。 10.3.7節を参照してください。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ERRor?
説明	エラーの挿入先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errordestination> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:ERR? → MSREI`
注	

10.3.7 SDH:STIMuli:TX<Pt>:EINSert

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: オフ MANual: 手動 B03: バースト· 1E-03[1] B04: バースト· 1E-04[1] B05: バースト· 1E-05[1] B06: バースト· 1E-06[2] B07: バースト· 1E-07 B08: バースト· 1E-08 B09: バースト· 1E-09 B10: バースト· 1E-10 ALTERNATE *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:EINS MAN`
注	挿入方法をMANualに設定すると，SYST:STIM:INSコマンドによりエラーが挿入されます。 2.3.48節を参照してください。 [1]PRBSとETRansで利用できます（STMレベルが1の場合，B03はETRansでしか利用できません）。 [2]PRBS，ETRans，B2，V5LPB3，LPREI，TCIEC，TCBIP2，TCREI，およびTCOEIで利用できます。 サポートされていないバースト率が選択された場合，バースト率はそれに最も近い使用可能な値にリセットされます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:EINSert?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:EINS?` → `MAN`
注	

10.3.8 SDH:STIMuli:TX<Pt>:EBLength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:EBLength <burstlength>
説明	発生するエラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<burstlength> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, DEFault = 1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります（`SDH:STIM:TX<Pt>:EINS`参照）。 B03〜B10: 最大値= 1 MANual: 最大値= 8000[1]
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:EBL 1`
注	[1]VC12が有効の場合，LPREI，V5LPB3，TCIEC，TCBIP2，TCREI，およびTCOEIの最大値は2000になります。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:EBLength?
説明	発生するエラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<burstlength> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:EBL?` → `1`
注	

10.3.9 SDH:STIMuli:TX<Pt>:ENLength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ENLength <frames>
説明	エラーのAlternate Normalの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります（`SDH:STIM:TX<Pt>:EINS`参照）。
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:ENL 1`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:ENLength?
説明	発生するエラーのAlternate Normal長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:ENL? → 1`
注	

10.3.10 SDH:STIMuli:TX<Pt>:EELength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:EELength <frames>
説明	エラーのAlternate Errorの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります（`SDH:STIM:TX<Pt>:EINS`参照）。
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:EEL 1`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:EELength?
説明	発生するエラーのAlternate Error長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:EEL? → 1`
注	

10.3.11 SDH:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence <type>,<sequence>
説明	SDHのポインタテストシーケンスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AU4: AU-4ポインタ AU3: AU-3ポインタ TU3: TU-3ポインタ TU12: TU-12ポインタ TU11: TU-11ポインタ
	<sequence> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: テストシーケンスなし SALTernating: Single alternating（1回の挿入の繰り返し） RDOuble: Regular + double（正規+2回） RMISsing: Regular + missing（正規+ミッシング） DALTernating: Double alternating（2回の挿入の繰り返し）

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:PTS AU4,NONE`
注	

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence? <type>
説明	SDHのポインタテストシーケンスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AU4: AU-4ポインタ AU3: AU-3ポインタ TU3: TU-3ポインタ TU12: TU-12ポインタ TU11: TU-11ポインタ
レスポンス	<sequence> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:PTS? AU4 → NONE`
注	

10.3.12 SDH:STIMuli:TX<Pt>:PMOVe

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:PMOVe <type>,<value>
説明	SDHのポインタ動作シーケンスを設定します。 この値はポインタのインクリメント数を指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AU4: AU-4 pointer AU3: AU-3 pointer TU3: TU-3 pointer TU12: TU-12 pointer TU11: TU-11 pointer
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -100, MAXimum = 100*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:PMOV AU4,9`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。 値0は無効です。 負の値を指定すると，ポインタのデクリメントが行われます。

10.3.13 SDH:STIMuli:TX<Pt>:PJUMp

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:PJUMp <type>,<value>[,<ndf>]
説明	SDHのポインタのジャンプを設定します。 この値は新規のポインタ値を指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AU4: AU-4 pointer AU3: AU-3 pointer TU3: TU-3 pointer TU12: TU-12 pointer TU11: TU-11 pointer
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 値の範囲は SDH:STIMuli:TX<Pt>:PTYPe によって異なります。 AU4: 0〜782 AU3: 0〜782 TU3: 0〜764 TU12: 0〜139

次のページに続く...

...前のページから続く

	TU11: 0〜103
	<ndf> = <CHARACTER PROGRAM DATA> WITH: 新規データフラグ（NDF）付き WOUT: 新規データフラグ（NDF）なし *DEFault = WITH*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:PJUM AU4,300`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。 負の値を指定すると，新規データフラグ（NDF）が無効になります。

10.3.14 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE <lane>
説明	複数レーンエラーの挿入レーンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1000*
レスポンス	無し

例	`SDH:STIM:TX1:STL:AERR:LANE #B01`
	`SDH:STIM:TX1:STL:AERR:LANE #B0100`
	上記の例はレーン1にエラーを挿入します。

注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE?
説明	複数レーンエラーの挿入レーンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lane> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:AERR:LANE? → #B0100`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.15 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm <alarmtype>
説明	挿入するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarmtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOFOOF: LOF/OOF-STL LOROOR: LOR/OOR-STL *DEFault = LOFOOF*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ALAR LOFOOF`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm?
説明	挿入するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarmtype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ALAR? → LOFOOF`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.16 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert <insertion>
説明	アラームの挿入タイミングを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF MANual ALTernate *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:AINS MAN`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert?
説明	アラームの挿入タイミングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:AINS?` → `MAN`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.17 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength <frames>
説明	バースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ABL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength?
説明	バースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ABL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.18 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength <frames>
説明	Alternate Alarmの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:AAL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength?
説明	Alternate Alarmの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:AAL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.19 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength <frames>
説明	Alternate Normalフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ANL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength?
説明	Alternate Normalフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ANL? → 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.20 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor <errortype>
説明	挿入するエラーの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<errortype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1A2: A1A2-STL *DEFault = A1A2*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ERR A1A2`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor?
説明	挿入するエラーの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errortype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ERR? → A1A2`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.21 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入タイミングを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ALTernate *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:EINS ALT`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert?
説明	エラーの挿入タイミングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:EINS? → ALT`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.22 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength <frames>
説明	Alternate Errorの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:EEL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength?
説明	Alternate Errorの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:EEL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.23 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength <frames>
説明	Alternate Normalの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ENL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength?
説明	Alternate Normalの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:ENL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.24 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT <bits>
説明	スキューのビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 138240, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SDH:STIM:TX1:STL:SKEW:BIT 1000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT?
説明	スキューのビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:SKEW:BIT?` → `1000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.25 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:NS?

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:NS?
説明	スキューの挿入時間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<skew> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:SKEW:NS?` → `100.469`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.3.26 SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE <lane>
説明	スキューの挿入レーンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1000*
レスポンス	無し

例	以下のコマンドはスキューを挿入するレーンを1にします。
	`SDH:STIM:TX1:STL:SKEW:LANE #B01`
	`SDH:STIM:TX1:STL:SKEW:LANE #B0100`

注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SDH:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE?
説明	スキューの挿入レーンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lane> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STIM:TX1:STL:SKEW:LANE?` → `#B0100`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

10.4 結果

10.4.1 SDH:RX<Pt>:IFETch?

文法	SDH:RX<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	SDHインターバルデータが存在する場合，そのデータを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Alarms** LOS: Loss of signal. Response: <Seconds>,<Ratio> GAIS: Generic alarm indication signal. Response: <Seconds>,<Ratio> LOF: Loss of frame. Response: <Seconds>,<Ratio> OOF: Out of frame. Response: <Seconds>,<Ratio> MSAIS: Multiplex section alarm indication signal. Response: <Seconds>,<Ratio> MSRDI: Multiplex section remote defect indicator. Response: <Seconds>,<Ratio> AUAIS: Administrative unit - alarm indication signal. Response: <Seconds>,<Ratio> AULOP: Administrative unit - loss of pointer. Response: <Seconds>,<Ratio> HPTIM: High-order path trace identifier mismatch. Response: <Seconds>,<Ratio> HPPLM: Payload label mismatch. Response: <Seconds>,<Ratio> HPUNEQ: High-order path unequipped. Response: <Seconds>,<Ratio> HPRDI: High-order path remote defect indicator. Response: <Seconds>,<Ratio> TUAIS: Tributary unit alarm indication signal[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> TULOP: Tributary unit loss of pointer[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> TULOM: Tributary unit loss of multi frame[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> LPTIM: Low-order path trace identifier mismatch[1]. Response: <Seconds>,<Ratio>

次のページに続く...

...前のページから続く

	LPUNEQ: Low-order path unequipped[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> LPRDI: Low-order path remote defect indicator[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> LPPLM: Low-order path payload label mismatch[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> LSS: Loss of signal synchronization[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> **Errors** A1A2: Response: <Count>,<Ratio> B1: Response: <Count>,<Ratio> B2: Response: <Count>,<Ratio> MSREI: Response: <Count>,<Ratio> B3: Response: <Count>,<Ratio> HPREI: Response: <Count>,<Ratio> V5LPB3: [1]Response: <Count>,<Ratio> ERRPRBS: Pattern errors[1]. Response: <Count>,<Ratio> ERRPRBSBLK: Pattern block errors[1]. Response: <Count>,<Ratio> LPREI: Response: <Count>,<Ratio> AUNDF: Response: <Count>,<Ratio> TUNDF: Response: <Count>,<Ratio> SAPS: Switch APS. Response: <Count>,<Ratio> **Rx frequency** FREQ: Frequency deviation. Response: <ppm> FREQDIF: Frequency difference (RX1-RX2). Response: <ppm> (Only for RX1, RX2 is always NaN (1.6.1節)) **Mux quality** MFES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> MFSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> MFUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> MBES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> MBSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> MBUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-4 quality** VC4FES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC4FSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC4FUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> VC4BES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC4BSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC4BUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-3 quality**[1] VC3FES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC3FSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC3FUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> VC3BES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC3BSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC3BUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-12 quality**[1] VC12FES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC12FSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC12FUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> VC12BES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC12BSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC12BUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-11 quality**[1] VC11FES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC11FSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC11FUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> VC11BES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VC11BSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VC11BUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%>

次のページに続く...

...前のページから続く

	Bulk quality ES: ES. Response: <Count>,<Ratio%> SES: SES. Response: <Count>,<Ratio%> UNAV: UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **AU-4 pointer** AUPOINT: AU pointer. Response: <Count> AUNEG: Negative. Response: <Count> AUPOS: Positive. Response: <Count> **TU-3 or TU-12 or TU-11 pointer**[1] TUPOINT: TU pointer. Response: <Count> TUNEG: Negative. Response: <Count> TUPOS: Positive. Response: <Count> **Justification**[1] JNEG: Negative justification. Response: <Count> JPOS: Positive justification. Response: <Count> **MUX performance**[1] PMPES: Performance MUX PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PMPSES: Performance MUX PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PMPBBE: Performance MUX PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PMBS1ES: Performance MUX BIS limit S1ES. Response: <Count> PMBS2ES: Performance MUX BIS limit S2ES. Response: <Count> PMBS1SES: Performance MUX BIS limit S1SES. Response: <Count> PMBS2SES: Performance MUX BIS limit S2SES. Response: <Count> PMFSTAT: Performance MUX forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PMFES: Performance MUX forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PMFSES: Performance MUX forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PMFUNAV: Performance MUX forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PMFBBE: Performance MUX forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PMBSTAT: Performance MUX backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PMBES: Performance MUX backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PMBSES: Performance MUX backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PMBUNAV: Performance MUX backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PMBBBE: Performance MUX backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-4 performance**[1] PVC4PES: Performance VC4 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4PSES: Performance VC4 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4PBBE: Performance VC4 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4BS1ES: Performance VC4 BIS limit S1ES. Response: <Count> PVC4BS2ES: Performance VC4 BIS limit S2ES. Response: <Count> PVC4BS1SES: Performance VC4 BIS limit S1SES. Response: <Count> PVC4BS2SES: Performance VC4 BIS limit S2SES. Response: <Count> PVC4FSTAT: Performance VC4 forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC4FES: Performance VC4 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4FSES: Performance VC4 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4FUNAV: Performance VC4 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4FBBE: Performance VC4 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4BSTAT: Performance VC4 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC4BES: Performance VC4 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4BSES: Performance VC4 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4BUNAV: Performance VC4 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVC4BBBE : Performance VC4 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-12 performance**[1] PVC12PES: Performance VC12 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%>

次のページに続く...

...前のページから続く

	PVC12PSES: Performance VC12 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12PBBE: Performance VC12 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12BS1ES: Performance VC12 BIS limit S1ES. Response: <Count> PVC12BS2ES: Performance VC12 BIS limit S2ES. Response: <Count> PVC12BS1SES: Performance VC12 BIS limit S1SES. Response: <Count> PVC12BS2SES: Performance VC12 BIS limit S2SES. Response: <Count> PVC12FSTAT: Performance VC12 forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC12FES: Performance VC12 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12FSES: Performance VC12 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12FUNAV: Performance VC12 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12FBBE: Performance VC12 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12BSTAT: Performance VC12 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC12BES: Performance VC12 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12BSES: Performance VC12 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12BUNAV: Performance VC12 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVC12BBBE: Performance VC12 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-11 performance**[1] PVC11PES: Performance VC11 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11PSES: Performance VC11 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11PBBE: Performance VC11 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11BS1ES: Performance VC11 BIS limit S1ES. Response: <Count> PVC11BS2ES: Performance VC11 BIS limit S2ES. Response: <Count> PVC11BS1SES: Performance VC11 BIS limit S1SES. Response: <Count> PVC11BS2SES: Performance VC11 BIS limit S2SES. Response: <Count> PVC11FSTAT: Performance VC11 forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC11FES: Performance VC11 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11FSES: Performance VC11 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11FUNAV: Performance VC11 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11FBBE: Performance VC11 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11BSTAT: Performance VC11 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC11BES: Performance VC11 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11BSES: Performance VC11 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11BUNAV: Performance VC11 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVC11BBBE: Performance VC11 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **VC-3 performance**[1] PVC3PES: Performance VC3 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3PSES: Performance VC3 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3PBBE: Performance VC3 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3BS1ES: Performance VC3 BIS limit S1ES. Response: <Count> PVC3BS2ES: Performance VC3 BIS limit S2ES. Response: <Count> PVC3BS1SES: Performance VC3 BIS limit S1SES. Response: <Count> PVC3BS2SES: Performance VC3 BIS limit S2SES. Response: <Count> PVC3FSTAT: Performance VC3 forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC3FES: Performance VC3 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3FSES: Performance VC3 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3FUNAV: Performance VC3 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3FBBE: Performance VC3 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3BSTAT: Performance VC3 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVC3BES: Performance VC3 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3BSES: Performance VC3 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVC3BUNAV: Performance VC3 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%>

次のページに続く...

...前のページから続く

	PVC3BBBE: Performance VC3 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **Frequency** DEV: Deviation(ppm). Response: <Min>,<Max>,<Avg> **SDH TCM**[1] TCUNEQ: Tandem connection unequipped. response: <Count>,<Ratio%> TCLTC: Response: <Count>,<Ratio%> TCTIM: Tandem connection trace identifier mismatch. Response: <Count>,<Ratio%> TCAIS: Tandem connection alarm indication signal. Response: <Count>,<Ratio%> TCRDI: Tandem connection remote defect indicator. Response: <Count>,<Ratio%> TCODI: Tandem Connection Outgoing Defect Indicator. Response: <Count>,<Ratio%> TCIEC: Response: <Count>,<Ratio%> TCBIP2: Response: <Count>,<Ratio%> TCREI: Response: <Count>,<Ratio%> TCOEI: Response: <Count>,<Ratio%> TAPID: TCM APID. Response N1 or N2 TCM ID: <id> **STL** LOFSTL: STL LOF. Response: <Seconds> x 4 lanes LORSTL: STL LOR. Response: <Seconds> x 4 lanes OOFSTL: STL OOF. Response: <Frames> x 4 lanes OORSTL: STL OOR. Response: <Frames> x 4 lanes A1A2STL: A1A2-STL. Response: <Count> x 4 lanes OLA: OLA. Response: <Seconds>,<Ratio> RSKEW: Relative Skew. Response: <Nanoseconds> x 4 lanes MMAP: Marker Map. Response: <NR1> x 4 lanes
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaN（1.6.1節）になります。
例	`SDH:RX1:IFET? (LOS,LOF,OOF)` → `(3,0.00532),(4,0.00709),(5,0.00887)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 [1]現在のインタフェース/アプリケーションがインストールされ，測定で現在有効になっている必要があります。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaN（1.6.1節）です。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

10.4.2 SDH:PMOVement:RX<Pt>:FETCh?

文法	SDH:PMOVement:RX<Pt>:FETCh? <pointer>,<min_time>,<max_time>
説明	ポインタ値を問い合わせます。
パラメータ	<pointer> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AU: AU-4 またはAU-3のポインタ変動 TU: TUのポインタ変動。TU-3/TU-12/TU-11のいずれかはSDHのinterface setupにより決定されます。
	<min_time> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=31536000* インターバルの開始 (秒)
	<max_time> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=31536000* インターバルの終了 (秒)
レスポンス	{<pointermovements>}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> このレスポンスは指定したインターバルの時間で発生したすべてのポインタ値の変動です。 フォーマット: (pointerChange0,timestamp0),(pointerChange1,timestamp1),...
例	`SDH:PMOV:RX1:FETC? AU,0,3600` → `(1,10.000),(-1,15.002)`
注	インターバルは閉区間です。つまり，両方の端点を含みます。 タイムスタンプの表示分解能は1/1000 秒 = 0.001 sです。

10.5 ステータス

10.5.1 SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) =物理層およびハイオーダーアラームサマリ DB2 (2) =ローオーダーパスおよびタンデムコネクションアラームサマリ DB3 (4) =エラーセクション1サマリ DB4 (8) =エラーセクション2サマリ DB5 (16) =STL アラームサマリ DB6 (32) =STL エラーサマリ DB7 - DB16 = 未使用
例	`SDH:STAT:RX1:AES?` → 3
注	SDHではE1，E3，またはE4の埋め込みが可能なため，PDH信号が埋め込まれている場合は，クエリSTAT:INT:PORT<Pt>[:EVENt]?を送信し，埋め込まれた信号でアラームまたはエラーが発生しているかどうか確認することをお勧めします。

10.5.2 SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	アラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB2/DB5はSDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。 DB3/DB4/DB6はSDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? と同じ。
例	`SDH:STAT:RX1:AES:COND?` → 3
注	

10.5.3 SDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタの1つを問い合わせます。これらのレジスタの内容は，SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1/DB2/DB5に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = Physical- and high-order path alarms(1), Low-order path and tandem connection alarms(2) or STL alarms(3)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <section> = 1: DB1 (1) = LOS, Loss of signal DB2 (2) = LOF, Loss of frame DB3 (4) = OOF, Out of frame DB4 (8) = MS-AIS, Multiplex section - alarm indication signal DB5 (16) = MS-RDI, Multiplex section - remote defect indicator DB6 (32) = AU-AIS, Administrative unit - alarm indication signal DB7 (64) = AU-LOP, Administrative unit - loss of pointer DB8 (128) = HP-TIM, High-order path - trace identifier mismatch DB9 (256) = HP-PLM, High-order path - payload label mismatch DB10 (512) = HP-UNEQ, High-order path - unequipped

次のページに続く...

...前のページから続く

	DB11 (1024) = HP-RDI, High-order path - remote defect indicator DB12 (2048) = TU-AIS, Tributary unit - alarm indication signal DB13 (4096) = TU-LOP, Tributary unit - loss of pointer DB14 (8192) = TU-LOM, Tributary unit - loss of multi frame DB15 (16384) = G-AIS, Generic alarm indication signal DB16 = 未使用 <section> = 2: DB1 (1) = LP-TIM, Low-order path - trace identifier mismatch DB2 (2) = LP-UNEQ, Low-order path - unequipped DB3 (4) = LP-RDI, Low-order path - remote defect indicator DB4 (8) = LSS, Loss of signal synchronization DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = LP-PLM, Low-order path - payload label mismatch DB7 (64) = TC-UNEQ, Tandem connection - unequipped DB8 (128) = TC-LTC, Tandem connection - loss of tandem connection DB9 (256) = TC-TIM, Tandem connection - trace identifier mismatch DB10 (512) = TC-AIS, Tandem connection - alarm indication signal DB11 (1024) = TC-RDI, Tandem connection - remote defect indicator DB12 (2048) = TC-ODI, Tandem connection - outgoing defect indicator DB13 - DB16 = 未使用 <section> = 3: DB1 (1) = STL LOF DB2 (2) = STL OOF DB3 (4) = STL LOR DB4 (8) = STL OOR DB5 (16) = OLA DB6 - DB16 = 未使用
例	`SDH:STAT:RX1:ALAR1?` → `1`
注	

10.5.4 SDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタの1つを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = Physical- and high-order path alarms(1), Low-order path and tandem connection alarms(2) or STL alarms(3)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> SDH:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]? と同じ。
例	`SDH:STAT:RX1:ALAR1:COND?` → `1`
注	

10.5.5 SDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このレジスタの内容は，SDH:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB3/DB4/DB6に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = (1-3)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <section> = 1: DB1 (1) = A1A2

次のページに続く...

...前のページから続く

	DB2 (2) = B1 DB3 (4) = B2 DB4 (8) = MS-REI DB5 (16) = B3 DB6 (32) = HP-REI DB7 (64) = V5/LP-B3 DB8 (128) = LP-REI DB9 (256) = PRBS DB10 (512) = TU-NDF DB11 (1024) = AU-NDF DB12 (2048) = APS DB13 - DB16 = 未使用 <section> = 2: DB1 (1) = TU-NEG DB2 (2) = TU-POS DB3 (4) = AU-NEG DB4 (8) = AU-POS DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = TC-IEC DB7 (64) = TC-BIP-2 DB8 (128) = TC-REI DB9 (256) = TC-OEI DB10 - DB16 = 未使用 <section> = 3: DB1 (1) = A1A2-STL DB2 - DB16 = 未使用
例	`SDH:STAT:RX1:ERR1?` → 3
注	

10.5.6 SDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = (1-3)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> SDH:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]? と同じ。
例	`SDH:STAT:RX1:ERR1:COND?` → 3
注	

10.5.7 SDH:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> "N/A": モジュールがありません，または使用できません。 - Electrical(STM1) - "<power> dBm": Min: "< -48 dBm", Max: "Exceeds Level" - Optical(Both module types) - "<power> dBm": Min: "< -27 dBm", Max: "Exceeds Level"
例	`SDH:STAT:RX1:PSL?` → `"-3 dBm"`
注	

10.5.8 SDH:STATus:TX<Pt>:PSLevel?

文法	SDH:STATus:TX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> "<power> dBm": Min: "< -27 dBm", Max: "Exceeds Level" "N/A": モジュールがありません，または使用できません。
例	`SDH:STAT:TX1:PSL? → "-3 dBm"`
注	光の場合のみ使用できます。

10.5.9 SDH:STATus:RX<Pt>:PDEViation?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:PDEViation? [<unit>]
説明	物理層の偏移量を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<unit> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PPM = 100万分の1（parts per million） BPS =ビット/秒 *DEFault = PPM*
レスポンス	<deviation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:PDEV? PPM → 0`
注	

10.5.10 SDH:STATus:RX<Pt>:PBRate?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:PBRate?
説明	物理層のビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:PBR? → 155520000`
注	

10.5.11 SDH:STATus:RX<Pt>:DIFFerence?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:DIFFerence?
説明	ポートAとポートBの物理層におけるビットレートの差を問い合わせます。単位: ppm，bps，およびビット
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<acc> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> ビットレート差の累計はビットで表示されます。
例	`SDH:STAT:RX1:DIFF? → -1,-4,-324`
注	RX1とRX2が共にオンの場合に，レスポンスは意味がある数値になります。 <Pt>に1と2のどちらを設定しても，同じ結果になります。

10.5.12 SDH:STATus:RX<Pt>:RACCumulated

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:RACCumulated
説明	ビットレート差の累計値をクリアします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:STAT:RX1:RACC`
注	<Pt>に1と2のどちらを設定しても，同じ結果になります。

10.5.13 SDH:STATus:RX<Pt>:PPBRate?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:PPBRate?
説明	物理層のパターンビットレートを問い合わせます。 単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:PPBR?` → `149760000`
注	

10.5.14 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:SOH:TRACe?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:SOH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するセクションオーバーヘッドトレース（J0）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J0_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT:SOH:TRAC?` → `"Message_Test_J0"`
注	アラームLOSまたはLOFのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

10.5.15 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:SOH?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:SOH? <SOH-byte>
説明	選択されたフレームのセクションオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 256の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = Frame number (1-64)
	<SOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1: 3バイトを返します。 A2: 3バイトを返します。 J0: 3バイトを返します。 B1: 3バイトを返します。 E1: 3バイトを返します。 F1: 3バイトを返します。 D1: 3バイトを返します。 D2: 3バイトを返します。 D3: 3バイトを返します。 H1: 3バイトを返します。 H2: 3バイトを返します。 H3: 3バイトを返します。 B2: 3バイトを返します。 K1: 3バイトを返します。 K2: 3バイトを返します。 D4: 3バイトを返します。 D5: 3バイトを返します。 D6: 3バイトを返します。 D7: 3バイトを返します。 D8: 3バイトを返します。 D9: 3バイトを返します。 D10: 3バイトを返します。 D11: 3バイトを返します。 D12: 3バイトを返します。 S1: 3バイトを返します。 Z2: 3バイトを返します。 E2: 3バイトを返します。 M0: 1バイトを返します。 [1] M1: 1バイトを返します。

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	<byte1>[,<byte2>[,<byte3>]] = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> 本コマンドが返すバイト数は，上記の<SOH-byte>パラメータの説明を参照してください。

例	`SDH:STAT:RX1:CAPT64:SOH? A1` → `#HF6,#HF6,#HF6`
	`SDH:STAT:RX2:CAPT23:SOH? H1` → `#H69,#H93,#H93`
	`SDH:STAT:RX1:CAPT1:SOH? M1` → `#H00`

注	アラームLOSまたはLOFのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。 [1]SDH:RX<Pt>:STMLevel = 64 または 256の場合のみ有効です。

10.5.16 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC4:POH:TRACe?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC4:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するVC4パスオーバーヘッドトレース（J1）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J1_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT:VC4:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1"`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはAULOPのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

10.5.17 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC4:POH?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC4:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVC4パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 256の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = Frame number (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> J1: J1バイト B3: B3バイト C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト F3: F3バイト K3: K3バイト N1: N1バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT1:VC4:POH? H4` → `#HFF`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはAULOPのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。

10.5.18 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC3:POH:TRACe?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC3:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するVC3パスオーバーヘッドトレース（J1）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J1_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT:VC3:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1"`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはLPUNEQのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

10.5.19 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC3:POH?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC3:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVC3パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = Frame number (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> J1: J1バイト B3: B3バイト C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト F3: F3バイト K3: K3バイト N1: N1バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT1:VC3:POH? C2` → `#HA3`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはLPUNEQのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。 キャプチャされるバイトを選択するには，SDH:RX<Pt>:VC3:POH:CMASkコマンドを使用します。

10.5.20 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC12:POH:TRACe?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC12:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するVC12パスオーバーヘッドトレース（J2）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J2_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT:VC12:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J2"`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはLPUNEQのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

10.5.21 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC12:POH?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC12:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVC12パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = Frame number (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5-SLバイト J2: J2バイト N2: N2バイト K4: K4バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT1:VC12:POH? V5` → `#H04`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはLPUNEQのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。

10.5.22 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC11:POH:TRACe?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VC11:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するVC11パスオーバーヘッドトレース（J2）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J2_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT:VC11:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J2"`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはLPUNEQのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

10.5.23 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC11:POH?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VC11:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVC11パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = Frame number (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5-SLバイト J2: J2バイト N2: N2バイト K4: K4バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT1:VC11:POH? V5` → `#H04`
注	アラームLOS，LOF，HPUNEQまたはLPUNEQのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。

10.5.24 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:AU3:VC3:POH:TRACe?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure:AU3:VC3:POH:TRACe?
説明	キャプチャしたVC3パスオーバヘッドトレース(J1)を問い合わせます。 64 new frames are captured every second.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J1_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT:AU3:VC3:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1"`
注	LOS, LOF, HPUNEQ, AULOPが発生しているときは空文字が返ります。

10.5.25 SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:AU3:VC3:POH?

文法	SDH:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:AU3:VC3:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVC3パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 64 new frames are captured every second.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = Frame number (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> J1: J1バイト B3: B3バイト C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト F3: F3バイト K3: K3バイト N1: N1バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:STAT:RX1:CAPT1:AU3:VC3:POH? H4` → `#HFF`
注	LOS, LOF, HPUNEQ, AULOPが発生しているときは NaN (1.6.1節)が返ります。

10.6 APS

10.6.1 SDH:APS:STARt

文法	SDH:APS:STARt
説明	APS（Automatic Protection Switching）測定を開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:STAR`
注	

10.6.2 SDH:APS:STOP

文法	SDH:APS:STOP
説明	APS（Automatic Protection Switching）測定を停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:STOP`
注	

10.6.3 SDH:APS:RX<Pt>:PINTerpret?

文法	SDH:APS:RX<Pt>:PINTerpret?
説明	プロトコル解釈を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interpretation> = <STRING RESPONSE DATA>

例	`SDH:APS:RX1:PINT?` →
	`"00:00:19 | Number 0 | Time:  0.000ms`
	`----------`
	`k1:  Signal degrade (protection)`
	` Destination Node (K1) 2`
	`k2:  Short`
	` Source Node (K2) 7"`

注	

10.6.4 SDH:APS:RX<Pt>:NUMBer?

文法	SDH:APS:RX<Pt>:NUMBer?
説明	測定されたAPSの発生回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:NUMB?` → `17`
注	

10.6.5 SDH:APS:RX<Pt>:ATIMe?

文法	SDH:APS:RX<Pt>:ATIMe?
説明	測定されたAPS時間の平均値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:ATIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は10000 msです。 これよりも長い時間の場合，レスポンスは10000 msとなります。

10.6.6 SDH:APS:RX<Pt>:MTIMe?

文法	SDH:APS:RX<Pt>:MTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最大値を問い合わせます。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リファレンスの最大値を超えた場合は，1が返されます。
例	`SDH:APS:RX1:MTIM?` → `4.000,0`
注	最大測定可能時間は10000 msです。これよりも長い時間の場合，レスポンスは10000 msとなります。

10.6.7 SDH:APS:RX<Pt>:LTIMe?

文法	SDH:APS:RX<Pt>:LTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最小値（least time）を問い合わせます。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:LTIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は10000 msです。これよりも長い時間の場合，レスポンスは10000 msとなります。

10.6.8 SDH:APS:RX<Pt>:CTIMe?

文法	SDH:APS:RX<Pt>:CTIMe?
説明	測定されたAPS時間のカレント値を問い合わせます。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<current> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:CTIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は10000 msです。これよりも長い時間の場合，レスポンスは99999.999 msとなります。

10.6.9 SDH:APS:RX<Pt>:EVENt

文法	SDH:APS:RX<Pt>:EVENt <event>
説明	リファレンスイベントを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<event> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOS = Loss of signal LOF = Loss of frame OOF = Out of frame MSAIS = MS alarm indication signal MSRDI = MS remote defect indicator APSS = APS switch-over AUAIS = AU alarm indication signal AULOP = AU loss of pointer HPTIM = HP trace identifier mismatch HPPLM = HP payload label mismatch HPUNEQ = HP unequipped TULOM = TU loss of multiframe TUAIS = TU alarm indication signal TULOP = TU loss of pointer LPTIM = LP trace identifier mismatch LPPLM = LP payload label mismatch LPUNEQ = LP unequipped A1A2 = Frame alignment word error B1 = B1 checksum byte error

次のページに続く...

...前のページから続く

	B2 = B2 checksum byte error MSREI = MS remote error indication B3 = B3 checksum byte error V5 = B3 checksum of the low-order path PERRor = Pattern error ANYERROR = Any errors *DEFault = LOS*
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:EVEN LOF`
注	

文法	SDH:APS:RX<Pt>:EVENt?
説明	リファレンスイベントを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<event> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:EVEN? → LOF`
注	

10.6.10 SDH:APS:RX<Pt>:MLIMit

文法	SDH:APS:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	時間のしきい値を設定します。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 10000.000, DEFault = 50.000*
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:MLIM 50.000`
注	

文法	SDH:APS:RX<Pt>:MLIMit?
説明	時間のしきい値を問い合わせます。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:MLIM? → 50.000`
注	

10.6.11 SDH:APS:RX<Pt>:PERiod

文法	SDH:APS:RX<Pt>:PERiod <period>
説明	エラーフリー時間を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<period> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1,10,20,30,40,50,60,70,80,90,100 単位 ms *DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:PER 1`
注	

文法	SDH:APS:RX<Pt>:PERiod?
説明	エラーフリー時間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<period> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:PER? → 1`
注	

10.6.12 SDH:APS:RX<Pt>:CONFig

文法	SDH:APS:RX<Pt>:CONFig <protection>,<path>
説明	プロテクションタイプとパス/アーキテクチャを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<protection> = <CHARACTER PROGRAM DATA> RING = Ring protection LINear = Linear *DEFault = RING*
	<path> = <CHARACTER PROGRAM DATA> Ring Path: SHRT = Short path LONG = Long path *DEFault = SHRT* Linear Architecture: 1P1 = 1+1 Architecture 1N = 1:n Architecture
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:CONF RING,SHRT`
注	

文法	SDH:APS:RX<Pt>:CONFig?
説明	プロテクションタイプとパス/アーキテクチャを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<protection> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<path> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`SDH:APS:RX1:CONF?` → `RING,SHRT`
注	

10.6.13 SDH:APS:RX<Pt>:RTYPe

文法	SDH:APS:RX<Pt>:RTYPe <type>
説明	トランスミッタのリクエストの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> Ring Request Types: for `SDH:APS:RX<Pt>:CONFig?` → `RING,....` RLOP = Lockout of protection (span) RFSS = Forced switch (span) RFSR = Forced switch (ring) RSFS = Signal fail (span) RSFR = Signal fail (ring) RSDP = Signal degrade (protection) RSDS = Signal degrade (span) RSDR = Signal degrade (ring) RMSS = Manual switch (span) RMSR = Manual switch (ring) RWTR = Wait to restore REXS = Exercise (span) REXR = Exercise (ring) RRRS = Reverse request (span) RRRR = Reverse request (ring) RNRQ = No request *DEFault = RLOP* Linear Request Types: for `SDH:APS:RX<Pt>:CONFig?` → `LIN,....`

次のページに続く...

...前のページから続く

	LLOP = Lockout of protection LFSW = Forced switch LSFH = Signal fail (high priority) LSFL = Signal fail (low priority) LSDH = Signal degrade (high priority) LSDL = Signal degrade (low priority) LMSW = Manual switch (ring) LWTR = Wait to restore LEXC = Exercise LRRQ = Reverse request LDNR = Do not revert LNRQ = No request *DEFault = LLOP*
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:RTYP RLOP`
注	Use the SDH:APS:RX<Pt>:APPLy command to apply the request to the transmitter.

文法	SDH:APS:RX<Pt>:RTYPe?
説明	トランスミッタのリクエストの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:RTYP?` → `RLOP`
注	

10.6.14 SDH:APS:RX<Pt>:K1

文法	SDH:APS:RX<Pt>:K1 <value>
説明	宛先ノード/送信元チャネル（K1）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=15, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:K1 3`
注	SDH:APS:CONFigコマンドがLIN，1P1に設定されているときは変更できません。 SDH:APS:CONFigに変更を加えると，この値は0にリセットされます。

文法	SDH:APS:RX<Pt>:K1?
説明	宛先ノード/送信元チャネル（K1）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:K1?` → `3`
注	

10.6.15 SDH:APS:RX<Pt>:K2

文法	SDH:APS:RX<Pt>:K2 <value>
説明	送信元ノード/ブリッジチャネル（K2）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=15, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:K2 3`
注	SDH:APS:CONFigコマンドがLIN，1P1に設定されているときは変更できません。 SDH:APS:CONFigに変更を加えると，この値は0にリセットされます。

文法	SDH:APS:RX<Pt>:K2?
説明	送信元ノード/ブリッジチャネル（K2）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:APS:RX1:K2?` → `3`
注	

10.6.16 SDH:APS:RX<Pt>:APPLy

文法	SDH:APS:RX<Pt>:APPLy
説明	K1/K2リクエスト設定をトランスミッタに適用します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SDH:APS:RX1:APPL`
注	

10.7 トリビュタリスキャン

10.7.1 SDH:TSCan:STARt

文法	SDH:TSCan:STARt
説明	トリビュタリスキャンテストを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SDH:TSC:STAR`
注	一度に1つのテスト/測定しか実行できません。少なくとも1つのレシーバに対してSDHインタフェースがアクティブな状態でなければなりません。

10.7.2 SDH:TSCan:STOP

文法	SDH:TSCan:STOP
説明	トリビュタリスキャンテストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SDH:TSC:STOP`
注	

10.7.3 SDH:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer?
説明	ハイオーダーコンテナ（VC-4/3）の数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TSC:RX1:NHOC?` → `4`
注	'0'が返された場合，ハイオーダーコンテナは検出されていません。詳細情報を得るには，SDH:TSCan:RX<Pt>:MUX?クエリを使用します。

10.7.4 SDH:TSCan:RX<Pt>:GHOContainer?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:GHOContainer?
説明	ハイオーダーコンテナ（VC-4/3）の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	({<value>,}+) = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 値は昇順で示されます。つまり，VC-4 #1がリストの1番目に示されます。 0 = No alarms or errors. 1 = Alarms or errors present.
例	`SDH:TSC:RX1:GHOC?` → `(0,0,1,0)`
注	結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

10.7.5 SDH:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer <VC4>
説明	スキャン対象のハイオーダーコンテナ（VC-4/3）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<VC4> = High-order container number *MINimum=1, MAXimum=768*
レスポンス	無し
例	`SDH:TSC:RX1:SHOC 2`
注	

10.7.6 SDH:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer?
説明	スキャン対象のハイオーダーコンテナ（VC-4/3）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<VC4> = High-order container number
例	`SDH:TSC:RX1:SHOC?` → `2`
注	

10.7.7 SDH:TSCan:RX<Pt>:DHOContainer?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:DHOContainer? <VC4/3>
説明	ハイオーダーコンテナ（VC-4/3）の詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<VC4> = High-order container number *MINimum=1, MAXimum=768*
レスポンス	<selected>, = <STRING RESPONSE DATA>. {RXn}␣{High-order},（1つの空白文字で区切られる） RXn = RX1またはRX2 High-order = VC-4#0 . . . VC-4#64またはVC-3#0 . . . VC-3#192
	({<alarmserrors>,}∗) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`SDH:TSC:RX1:DHOC? 1` → `"RX1 VC-4#1",("B1","A1A2")`
注	レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

10.7.8 SDH:TSCan:RX<Pt>:NLOContainer?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:NLOContainer?
説明	ローオーダーコンテナ（VC-3/12/11）の数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:TSC:RX1:NLOC?` → `3`
注	

10.7.9 SDH:TSCan:RX<Pt>:GLOContainer?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:GLOContainer?
説明	ローオーダーコンテナ（VC-3/12/11）の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	({<value>,}∗) = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 値は昇順で示されます。つまり，VC-4 #1がリストの1番目に示されます。 0 = No alarms or errors. 1 = Alarms or errors present.
例	`SDH:TSC:RX1:GLOC?` → `(0,1,1)`
注	レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

10.7.10 SDH:TSCan:RX<Pt>:DLOContainer?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:DLOContainer? <VC3/12/11>
説明	ローオーダーコンテナ（VC-3/12/11）の詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<VC3/12/11> =ローオーダーコンテナ番号 *MINimum=1, MAXimum=84*
レスポンス	<selected>, = <STRING RESPONSE DATA>. {RXn}␣{High-order}:{Low-order},（最初は1つの空白文字で，次は1つのコロンで区切られる） RXn = RX1またはRX2 High-order = VC-4#0 . . . VC-4#64 または VC-3#0 . . . VC-3#192 Low-order = VC-3#1 . . . VC-3#3 または VC-12#1 . . . VC-12#63 または VC-11#1 . . . VC-11#84
	({<alarmserrors>, }∗) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`SDH:TSC:RX1:DLOC? 1` → `"RX1 VC-4#1:VC-3#1",("B1","A1A2")`
注	ハイオーダーコンテナを選択するには，SDH:TSCan:RX<rx>:SHOContainerコマンドを使用します。 レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

10.7.11 SDH:TSCan:RX<Pt>:DMUX?

文法	SDH:TSCan:RX<Pt>:DMUX?
説明	MUXの詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<selected> = <STRING RESPONSE DATA>. {Rx} MUX
	({<alarmserrors>, }∗) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`SDH:TSC:RX1:DMUX?` → `"Rx1 MUX",("LOS","LOF","OOF")`
注	本クエリは，ハイオーダーコンテナが存在しない場合のみ使用できます。 MUXが利用可能かどうかを判断するには，SDH:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer?クエリを使用します。 レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

10.8 RTD

この章ではRTD（Round Trip Delay）測定のコマンドについて説明します。
RTDの共通設定コマンドについては，1005ページの 17.1節で説明しています。

10.8.1 SDH:RTD:RX<Pt>:MLIMit

文法	SDH:RTD:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	時間のしきい値を設定します。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0, MAXimum = 10000000.0, DEFault = MAXimum*
レスポンス	無し
例	`SDH:RTD:RX1:MLIM 0.0`
注	

文法	SDH:RTD:RX<Pt>:MLIMit?
説明	時間のしきい値を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RTD:RX1:MLIM? → 0.0`
注	

10.8.2 SDH:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	SDH:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータ数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RTD:RX1:NUMB? → 2`
注	

10.8.3 SDH:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	SDH:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDの平均時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RTD:RX1:ATIM? → 1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

10.8.4 SDH:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	SDH:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	RTDの最大時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リファレンスの最大値を超えた場合は，1が返されます。
例	`SDH:RTD:RX1:MTIM? → 1.0,0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

10.8.5 SDH:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	SDH:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDの最小時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

10.8.6 SDH:RTD:RX<Pt>:CTIMe?

文法	SDH:RTD:RX<Pt>:CTIMe?
説明	RTDのカレント時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SDH:RTD:RX1:CTIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，99999999.9 usが返されます。

Chapter 11

SONET

SDH/SONETの用語を切り替えは `MEAS:SET:PORT<Pt>:TERM` コマンドを使用してください（18.2.1節）。

11.1 レシーバ

11.1.1 SONet:RX<Pt>:INTerface

文法	SONet:RX<Pt>:INTerface <mode>
説明	使用されるインタフェースを設定します。または，レシーバをオフに切り替えます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: レシーバをオフにします。 ELECtrical: 電気インタフェース SFP: SFP/SFP+ 光インタフェース CFP: CFP 光インタフェース OPTical: SFP と同じ。CMA 3000 との互換性のために存在します。 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:INT OFF`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:INTerface?
説明	使用しているインタフェースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:INT?` → `OFF`
注	SONETがOTN経由の場合は，OTNが返されます。

11.1.2 SONet:RX<Pt>:OCLevel

文法	SONet:RX<Pt>:OCLevel <level>
説明	SONETレシーバのOCレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 3: OC-3 信号 12: OC-12 信号 48: OC-48 信号 192: OC-192 信号 768: OC-768 信号 *DEFault = 3*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:OCL 3`
注	OCレベルを設定すると，STS-3cSPE連結レベルが変更されることがあります。

文法	SONet:RX<Pt>:OCLevel?
説明	SONETレシーバのOCレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:OCL?` → `3`
注	

11.1.3 SONet:RX<Pt>:STSLevel

文法	SONet:RX<Pt>:STSLevel <level>
説明	SONETレシーバのSTSレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 3: STS-3 信号 12: STS-12 信号 48: STS-48 信号 192: STS-192 信号 768: STS-768 信号 *DEFault = 3*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:STSL 3`
注	STSレベルを設定すると，STS-3cSPE連結レベルが変更されることがあります。

文法	SONet:RX<Pt>:STSLevel?
説明	SONETレシーバのSTSレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:STSL?` → `3`
注	

11.1.4 SONet:RX<Pt>:STS3c

文法	SONet:RX<Pt>:STS3c <sts>
説明	STSグループが信号構造で使用されるように設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<sts> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 768, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:STS3 1`
注	指定されるSTS3cは，STS-3cSPE連結レベルで分割されたOCレベルを超えてはなりません。

文法	SONet:RX<Pt>:STS3c?
説明	信号構造で使用されるSTSグループを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<sts> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:STS3?` → `1`
注	

11.1.5 SONet:RX<Pt>:CONCatenation

文法	SONet:RX<Pt>:CONCatenation <level>
説明	STS連結レベルを設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STS1SPE STS3CSPE STS12C STS48C STS192C STS768C *DEFault = STS3CSPE*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:CONC STS3CSPE`
注	STS連結レベルを設定すると，OCレベルが変更されることがあります。

文法	SONet:RX<Pt>:CONCatenation?
説明	STS連結レベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:CONC?` → `STS3CSPE`
注	

11.1.6 SONet:RX<Pt>:CONTainer

文法	SONet:RX<Pt>:CONTainer <type>
説明	コンテナタイプ（container-n）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C3 C4 C11 C12 *DEFault = C4*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:CONT C4`
注	コンテナタイプを設定します。

文法	SONet:RX<Pt>:CONTainer?
説明	コンテナタイプ（container-n）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:CONT?` → `C4`
注	

11.1.7 SONet:RX<Pt>:SSTRucture

文法	SONet:RX<Pt>:SSTRucture <structure>
説明	想定されるSONET信号構造を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<structure> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BULK: STS3のBulkデータ E1: 1つまたはすべてのSTSに含まれるVT2のE1信号 E3: 1つまたはすべてのSTSに含まれるSTS1のE3信号 DS1: 1つまたはすべてのSTSに含まれるVT15のDS1信号 DS3: 1つまたはすべてのSTSに含まれるSTS1のDS3信号 E4: 1つまたはすべてのSTSに含まれるSTS3のE4信号

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = BULK
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:SSTR BULK`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:SSTRucture?
説明	想定されるSONET信号構造を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<structure> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:SSTR?` → `BULK`
注	

11.1.8 SONet:RX<Pt>:PATTern

文法	SONet:RX<Pt>:PATTern <pattern>
説明	SSTRuctureがBULKのときのペイロードパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER32BIT: 32 bit user defined pattern. USER2048BIT: 2048 bit user defined pattern. PRBS9: PRBS-9 pattern. PRBS11: PRBS-11 pattern. PRBS15: PRBS-15 pattern. PRBS20: PRBS-20 pattern. PRBS23: PRBS23 pattern. PRBS29: PRBS-29 pattern. PRBS31: PRBS-31 pattern. ALL0: Pattern of all zeros. ALL1: Pattern of all ones. ALT11: Alternating 1:1 ALT13: Alternating 1:3 ALT17: Alternating 1:7 B2IN8: Random pattern with two ones for every eight bits. *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:PATT PRBS23`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:PATTern?
説明	SSTRuctureがBULKのときのペイロードパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:PATT?` → `PRBS23`
注	

11.1.9 SONet:RX<Pt>:UP32

文法	SONet:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	PATTernがUSER32BITの場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して(2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	SON:RX1:UP32 "01101"
注	

文法	SONet:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	SON:RX1:UP32? → "01101"
注	

11.1.10 SONet:RX<Pt>:UP2K

文法	SONet:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2文字から512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	SON:RX1:UP2K "12DF"
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 SON:RX1:PATTが USER2048BITの場合に有効です。

文法	SONet:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	SON:RX1:UP2K? → "12DF"
注	

11.1.11 SONet:RX<Pt>:PINVersion

文法	SONet:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	（SSTRuctureがBULKで，かつユーザ/バイナリパターンが設定されている場合に）指定のPRBSパターンを反転するように設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	SON:RX1:PINV OFF
注	

文法	SONet:RX<Pt>:PINVersion?
説明	PRBSパターンの反転の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:PINV?` → `0`
注	

11.1.12 SONet:RX<Pt>:TCM

文法	SONet:RX<Pt>:TCM <mode>
説明	タンデムコネクション監視モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Off STS3: Z5 (STS3) STS1: Z5 (STS1) VT2: Z6 (VT2) VT15: Z6 (VT1.5) *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:TCM OFF`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:TCM?
説明	タンデムコネクション監視モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:TCM?` → `OFF`
注	

11.1.13 SONet:RX<Pt>:TUG3

文法	SONet:RX<Pt>:TUG3 <id>
説明	信号構造のTUG-3番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1:TUG-3番号1 2:TUG-3番号2 3:TUG-3番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:TUG3 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:RX<Pt>:TUG3?
説明	信号構造のTUG3番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:TUG3?` → `1`
注	

11.1.14 SONet:RX<Pt>:VTG

文法	SONet:RX<Pt>:VTG <id>
説明	信号構造のVTG番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: VTG 番号1 2: VTG 番号2 ... 7: VTG 番号7 *MINimum = 1, MAXimum = 7, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:VTG 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:RX<Pt>:VTG?
説明	信号構造のVTG番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:VTG?` → `1`
注	

11.1.15 SONet:RX<Pt>:VT2

文法	SONet:RX<Pt>:VT2 <id>
説明	信号構造のVT2番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: VT2 番号1 2: VT2 番号2 3: VT2 番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:VT2 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:RX<Pt>:VT2?
説明	信号構造のVT2番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:VT2?` → `1`
注	

11.1.16 SONet:RX<Pt>:VT15

文法	SONet:RX<Pt>:VT15 <id>
説明	信号構造のVT1.5番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: VT1.5 番号1 2: VT1.5 番号2 3: VT1.5 番号3 4: VT1.5 番号4 *MINimum = 1, MAXimum = 4, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:VT15 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:RX<Pt>:VT15?
説明	信号構造のVT1.5番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:VT15?` → `1`
注	

11.1.17 SONet:RX<Pt>:CHANnel

文法	SONet:RX<Pt>:CHANnel <id>
説明	信号構造のチャネル番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=84, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:CHAN 1`
注	この値は，TUG-3，VTG, VT2，およびVT1.5番号に影響します。

文法	SONet:RX<Pt>:CHANnel?
説明	信号構造のチャネル番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:CHAN?` → `1`
注	

11.1.18 SONet:RX<Pt>:MAPPing

文法	SONet:RX<Pt>:MAPPing <type>
説明	マッピングの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SYNChronous: Synchronous mapping. ASYNchronous: Asynchronous mapping. *DEFault = SYNC*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:MAPP SYNC`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:MAPPing?
説明	マッピングの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:MAPP?` → `SYNC`
注	

11.1.19 SONet:RX<Pt>:GAIN

文法	SONet:RX<Pt>:GAIN <type>
説明	レシーバのゲインを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TERMinate: 周波数依存AGC MONitor: 周波数線形AGC *DEFault = TERMinate*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:GAIN TERM`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:GAIN?
説明	レシーバのゲインを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:GAIN? → TERM`
注	

11.1.20 SONet:RX<Pt>:FOLLow

文法	SONet:RX<Pt>:FOLLow <mode>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE:同じにしない TX:Txポートの設定と同じ RX:Rxポート1の設定と同じ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:FOLL NONE`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定を別のレシーバの設定に合わせている場合，その参照元を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:FOLL? → NONE`
注	

11.1.21 SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMP

文法	SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMP <detected>
説明	PLM-Pの測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:MEAS:PLMP ON`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMP?
説明	PLM-Pの測定の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:RX1:MEAS:PLMP?` → `1`
注	

11.1.22 SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMV

文法	SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMV <detected>
説明	PLM-Vの測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SON:RX1:MEAS:PLMV ON`
注	

文法	SONet:RX<Pt>:MEASurement:PLMV?
説明	PLM-Vの測定の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SONet:RX1:MEAS:PLMV?` → `1`
注	

11.2 トランスミッタ

11.2.1 SONet:TX<Pt>:INTerface

文法	SONet:TX<Pt>:INTerface <mode>
説明	トランスミッタとして使用するインタフェースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ELECtrical: Electrical interface SFP: SFP/SFP+ optical interface CFP: CFP optical interface *DEFault = ELEC*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:INT SFP`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:INTerface?
説明	使用しているインタフェースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:INT?` → `SFP`
注	SONETがOTN経由の場合は，OTNが返されます。

11.2.2 SONet:TX<Pt>[:ENABle]

文法	SONet:TX<Pt>[:ENABle] <mode>
説明	トランスミッタのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: トランスミッタをOFFにします。 NORMal: 設定した信号を送信する通常の送信モード THRough: スルーモード。受信した信号を送信します。 OTHRough: オーバーヘッド書き換えスルーモード THA: THRoughと同じ。CMA 3000 との互換性のために存在します。 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1 NORM`
注	

文法	SONet:TX<Pt>[:ENABle]?
説明	トランスミッタのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1?` → `NORM`
注	

11.2.3 SONet:TX<Pt>:OPTical

文法	SONet:TX<Pt>:OPTical <mode>
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SON:TX<Pt>:INT SFP and SON:TX<Pt>と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:OPT NORM`
注	CMA 3000と比べると，最終ノードに接尾辞が付加されなくなりました。

文法	SONet:TX<Pt>:OPTical?
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SON:TX<Pt>?と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:OPT?` → `NORM`
注	

11.2.4 SONet:TX<Pt>:ELECtrical

文法	SONet:TX<Pt>:ELECtrical <mode>
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SON:TX<Pt>:INT ELEC and SON:TX<Pt>と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:ELEC NORM`
注	CMA 3000と比べると，mode=THBがサポートされなくなりました。

文法	SONet:TX<Pt>:ELECtrical?
説明	CMA 3000 との互換性のために存在します。 SON:TX<Pt>?と同じです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:ELEC?` → `NORM`
注	

11.2.5 SONet:TX<Pt>:OCLevel

文法	SONet:TX<Pt>:OCLevel <level>
説明	送信されたSONET信号のOCレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 3: OC-3 信号 12: OC-12 信号 48: OC-48 信号 192: OC-192 信号 768: OC-768 信号 *DEFault = 3*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:OCL 3`
注	OCレベルを設定すると，STS-3cSPE連結レベルが変更されることがあります。

文法	SONet:TX<Pt>:OCLevel?
説明	送信されたSONET信号のOCレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:OCL?` → `1`
注	

11.2.6 SONet:TX<Pt>:STSLevel

文法	SONet:TX<Pt>:STSLevel <level>
説明	SONETレシーバのSTSレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 3: STS-3 信号 12: STS-12 信号 48: STS-48 信号 192: STS-192 信号 768: STS-768 信号 *DEFault = 3*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STSL 3`
注	STSレベルを設定すると，STS-3cSPE連結レベルが変更されることがあります。

文法	SONet:TX<Pt>:STSLevel?
説明	SONETレシーバのSTSレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STSL?` → `3`
注	

11.2.7 SONet:TX<Pt>:STS3c

文法	SONet:TX<Pt>:STS3c <value>
説明	テスト信号が挿入されるSTSを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> ALL 1〜768 *DEFault = ALL*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS3 ALL`
注	指定されるSTS3cは，STS-3cSPE連結レベルで分割されたOCレベルを超えてはなりません。

文法	SONet:TX<Pt>:STS3c?
説明	テスト信号が挿入されているSTSを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS3?` → `ALL`
注	

11.2.8 SONet:TX<Pt>:CONCatenation

文法	SONet:TX<Pt>:CONCatenation <level>
説明	VCタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STS1SPE STS3CSPE STS12C STS48C STS192C STS768C *DEFault = STS3CSPE*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:CONC STS3CSPE`
注	STS連結レベルを設定すると，STMレベルが変更されることがあります

文法	SONet:TX<Pt>:CONCatenation?
説明	STS連結レベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:CONC?` → `STS3CSPE`
注	

11.2.9 SONet:TX<Pt>:CONTainer

文法	SONet:TX<Pt>:CONTainer <type>
説明	コンテナタイプ（container-n）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C3 C4 C11 C12

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = C4
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:CONT C4`
注	コンテナタイプを設定します。

文法	SONet:TX<Pt>:CONTainer?
説明	コンテナタイプ（container-n）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:CONT?` → `C4`
注	

11.2.10 SONet:TX<Pt>:SSTRucture

文法	SONet:TX<Pt>:SSTRucture <structure>
説明	SONET信号構造を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<structure> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BULK: STS3のBulkデータ E1: 1つまたはすべてのSTSに含まれるVC-12のE1信号 E3: 1つまたはすべてのSTSに含まれるVC-3のE3信号 DS1: 1つまたはすべてのSTSに含まれるVC-11のDS1信号 DS3: 1つまたはすべてのSTSに含まれるVC-3のDS3信号 E4: 1つまたはすべてのSTSに含まれるVC-4のE4信号 *DEFault = BULK*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:SSTR BULK`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:SSTRucture?
説明	SONET信号構造を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<structure> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:SSTR?` → `BULK`
注	

11.2.11 SONet:TX<Pt>:PATTern

文法	SONet:TX<Pt>:PATTern <pattern>
説明	SSTRuctureがBULKのときにペイロードとして使用されるパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF USER32BIT: 32 bit user defined pattern. USER2048BIT: 2048 bit user defined pattern. PRBS9: PRBS-9 pattern. PRBS11: PRBS-11 pattern. PRBS15: PRBS-15 pattern. PRBS20: PRBS-20 pattern. PRBS23: PRBS23 pattern. PRBS29: PRBS-29 pattern. PRBS31: PRBS-31 pattern. ALL0: Pattern of all zeros.

次のページに続く...

...前のページから続く

	ALL1: Pattern of all ones. ALT11: Alternating 1:1 ALT13: Alternating 1:3 ALT17: Alternating 1:7 B2IN8: Random pattern with two ones for every eight bits. *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:PATT PRBS23`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:PATTern?
説明	SSTRuctureがBULKのときにペイロードとして使用されるパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:PATT?` → `PRBS23`
注	

11.2.12 SONet:TX<Pt>:UP32

文法	SONet:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される 32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> '0'と'1'を使用して(2進数) パターンを表します。 文字列の範囲は1文字から32文字までです。(分解能: 1 bit)
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:UP32 "01101"`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:UP32?` → `"01101"`
注	

11.2.13 SONet:TX<Pt>:UP2K

文法	SONet:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は1文字から512文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `SON:TX<Pt>:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	SONet:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

11.2.14 SONet:TX<Pt>:PINVersion

文法	SONet:TX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	（SSTRuctureがBULKの場合に）PRBSパターンの反転を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:PINV OFF`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:PINVersion?
説明	PRBSパターンの反転状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:PINV?` → `0`
注	

11.2.15 SONet:TX<Pt>:TIMing

文法	SONet:TX<Pt>:TIMing <source>
説明	タイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロック EXTernal: 外部クロック RX: 受信信号抽出クロック *DEFault = INT*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:TIM INT`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:TIMing?
説明	タイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:TIM?` → `INT`
注	

11.2.16 SONet:TX<Pt>:TCM

文法	SONet:TX<Pt>:TCM <mode>
説明	TCMモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Off STS3: Z5 (STS3) STS1: Z5 (STS1) VT2: Z6 (VT2) VT15: Z6 (VT1.5) *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:TCM OFF`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:TCM?
説明	TCMモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:TCM? → OFF`
注	

11.2.17 SONet:TX<Pt>:TUG3

文法	SONet:TX<Pt>:TUG3 <id>
説明	信号構造のTUG-3番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: TUG-3 番号1 2: TUG-3 番号2 3: TUG-3 番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:TUG3 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:TX<Pt>:TUG3?
説明	信号構造のTUG3番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:TUG3? → 1`
注	

11.2.18 SONet:TX<Pt>:VTG

文法	SONet:TX<Pt>:VTG <id>
説明	信号構造のVTG番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: VTG 番号1 2: VTG 番号2 ... 7: VTG 番号7 *MINimum = 1, MAXimum = 7, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VTG 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:TX<Pt>:VTG?
説明	信号構造のVTG番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VTG?` → `1`
注	

11.2.19 SONet:TX<Pt>:VT2

文法	SONet:TX<Pt>:VT2 <id>
説明	信号構造のVT2番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: VT2 番号1 2: VT2 番号2 3: VT2 番号3 *MINimum = 1, MAXimum = 3, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT2 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:TX<Pt>:VT2?
説明	信号構造のVT2番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT2?` → `1`
注	

11.2.20 SONet:TX<Pt>:VT15

文法	SONet:TX<Pt>:VT15 <id>
説明	信号構造のVT1.5番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1: VT1.5 番号1 2: VT1.5 番号2 3: VT1.5 番号3 4: VT1.5 番号4 *MINimum = 1, MAXimum = 4, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT15 1`
注	この値はチャネル番号に影響します。

文法	SONet:TX<Pt>:VT15?
説明	信号構造のVT1.5番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT15?` → `1`
注	

11.2.21 SONet:TX<Pt>:CHANnel

文法	SONet:TX<Pt>:CHANnel <id>
説明	信号構造のチャネル番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=84, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:CHAN 1`
注	この値は，TUG-3，TUG-2，およびTU-12番号に影響します。

文法	SONet:TX<Pt>:CHANnel?
説明	信号構造のチャネル番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:CHAN?` → `1`
注	

11.2.22 SONet:TX<Pt>:MAPPing

文法	SONet:TX<Pt>:MAPPing <type>
説明	マッピングの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SYNChronous: 同期マッピング ASYNchronous: 非同期マッピング *DEFault = SYNC*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:MAPP SYNC`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:MAPPing?
説明	マッピングの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:MAPP?` → `SYNC`
注	

11.2.23 SONet:TX<Pt>:TOH:DEFault

文法	SONet:TX<Pt>:TOH:DEFault
説明	すべてのOCセクションオーバーヘッドバイトを初期値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:TOH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

11.2.24 SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe

文法	SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	トランスポートオーバーヘッドトレース（J0）を指定の文字列に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:セクショントレース文字列として使用される文字列 *DEFault = "Message_Test_J0"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:TOH:TRAC "Message_Test_J0",#H20`
注	入力されたトレース文字列の長さが15文字を超える場合，当該文字列は切り捨てられます。

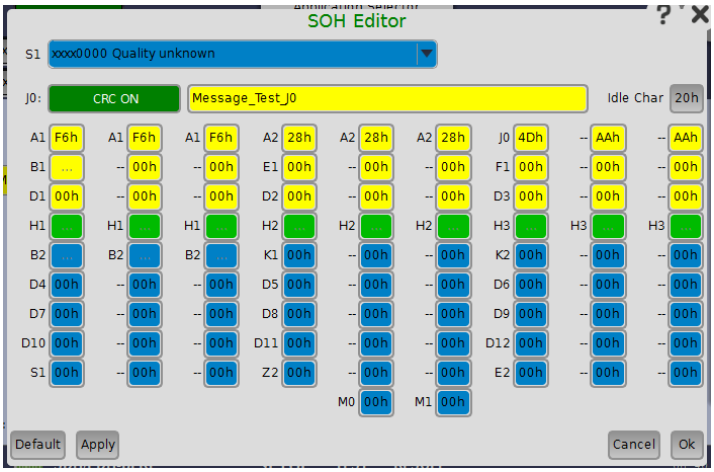
文法	SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe?
説明	トランスポートオーバーヘッドトレースの文字列とアイドル文字を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:TOH:TRAC?` → `"Message_Test_J0",#H20`
注	

11.2.25 SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe:CRC

文法	SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe:CRC <mode>
説明	トランスポートオーバーヘッドトレース（J0）のCRCモード(OFF/ON)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:TOH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:TOH:TRACe:CRC?
説明	トランスポートオーバーヘッドトレース（J0）のCRCモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:TOH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

11.2.26 SONet:TX<Pt>:TOH

文法	SONet:TX<Pt>:TOH <TOH-byte>,<value1>[,<value2>[,<value3>]]
説明	TOHでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<TOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1: 3バイト A2: 3バイト J0: 3バイト注:定義済みのトレース文字列が無効になります。 B1: 2バイト <value3>は無視されます。 E1: 3バイト F1: 3バイト D1: 3バイト D2: 3バイト D3: 3バイト K1: 3バイト K2: 3バイト D4: 3バイト D5: 3バイト D6: 3バイト D7: 3バイト D8: 3バイト D9: 3バイト D10: 3バイト D11: 3バイト D12: 3バイト S1: 3バイト Z2: 3バイト E2: 3バイト M0: 1バイト <value2>と<value3>は無視されます。 [1] M1: 1バイト <value2>と<value3>は無視されます。 
	<value1> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
	<value2> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
	<value3> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し

例	`SON:TX1:TOH A1,0,0,0`
	`SON:TX1:TOH D7,253,32,26`
	`SON:TX1:TOH B1,4,5`
	`SON:TX1:TOH M1,0`

次のページに続く...

...前のページから続く

注	[1] SONet:TX<Pt>:OCLevel = 192 or 768の場合のみ有効です。

文法	SONet:TX<Pt>:TOH? <TOH-byte>
説明	TOHでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<SOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value1> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> [,<value2> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> [,<value3> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>]]

例	`SON:TX1:TOH? A1` → `#H00,#H00,#H00`
	`SON:TX1:TOH? D7` → `#HFD,#H20,#H1A`
	`SON:TX1:TOH? B1` → `#H04,#H05`
	`SON:TX1:TOH? M1` → `#H00`

注	

11.2.27 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:DEFault

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH:DEFault
説明	すべてのSTS3パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS3:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

11.2.28 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	STS3パストレース（J1）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列として使用される文字列 *DEFault = "Message_Test_J1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS3:POH:TRAC "Message_Test_J1",#H20`
注	入力されたトレース文字列の長さが15文字を超える場合，当該文字列は切り捨てられます。

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe?
説明	STS3パストレーステキストとアイドル文字を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS3:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1",#H20`
注	

11.2.29 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe:CRC

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCモード(OFF/ON)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS3:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCモード(OFF/ON)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS3:POH:TRAC:CRC? → 1`
注	

11.2.30 SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TTCM

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	STS3 TCMトレース（Z5）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_Z5"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS3:POH:TTCM "Apid_TCM_Z5",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH:TTCM?
説明	STS3 TCMトレーステキストとアイドル文字を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS3:POH:TTCM? → "Apid_TCM_Z5",#H20`
注	

11.2.31 SONet:TX<Pt>:STS3:POH

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH <POH-byte>,<value>
説明	STS3パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト Z3: Z3バイト Z4: Z4バイト Z5: Z5バイト TCMが存在しない場合のみ使用可能
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	SON:TX1:STS3:POH C2,0
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS3:POH? <POH-byte>
説明	STS3パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	SON:TX1:STS3:POH? C2 → #H00 SON:TX1:STS3:POH? H4 → #HFF
注	

11.2.32 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:DEFault

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH:DEFault
説明	すべてのSTS1パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	SON:TX1:STS1:POH:DEF
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

11.2.33 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	STS1パストレース（J1）を指定の文字列に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	SON:TX1:STS1:POH:TRAC "Message_Test_J1",#H20
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe?
説明	STS1パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	SON:TX1:STS1:POH:TRAC? → "Message_Test_J1",#H20
注	

11.2.34 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe:CRC

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCモード(OFF/ON)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	SON:TX1:STS1:POH:TRAC:CRC ON
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCモード(OFF/ON)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS1:POH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

11.2.35 SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TTCM

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	STS1 TCMトレース（Z5）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_Z5"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS1:POH:TTCM "Apid_TCM_Z5",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH:TTCM?
説明	STS1 TCMトレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS1:POH:TTCM?` → `"Apid_TCM_Z5",#H20`
注	

11.2.36 SONet:TX<Pt>:STS1:POH

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH <POH-byte>,<value>
説明	STS1パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C2: C2バイト G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト Z3: Z3バイト Z4: Z4バイト Z5: Z5バイト TCMが存在しない場合のみ使用可能
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS1:POH C2,0`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:POH? <POH-byte>
説明	STS1パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS1:POH? C2` → `#H00`
注	

11.2.37 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:DEFault

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH:DEFault
説明	すべてのVT2パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT2:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

11.2.38 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	VT2パストレース（J2）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J2"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT2:POH:TRAC "Message_Test_J2",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe?
説明	VT2パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT2:POH:TRAC?` → `"Message Test J2",#H20`
注	

11.2.39 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe:CRC

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	セクションオーバーヘッドトレース（J2）のCRCモード(OFF/ON) を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT2:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J2）のCRCモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT2:POH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

11.2.40 SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TTCM

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	VT2 TCMトレース（Z6）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_Z6"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT2:POH:TTCM "Apid_TCM_Z6",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH:TTCM?
説明	VT2トレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT2:POH:TTCM? → "Apid_TCM_Z6",#H20`
注	

11.2.41 SONet:TX<Pt>:VT2:POH

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH <POH-byte>,<value>
説明	VT2パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5バイト Z6: Z6バイト Z7: Z7バイト
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT2:POH V5,#H04`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT2:POH? <POH-byte>
説明	VT2パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT2:POH? V5 → #H04`
注	

11.2.42 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:DEFault

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH:DEFault
説明	すべてのVT1.5パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT15:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

11.2.43 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	VT1.5パストレース（J2）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J2"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT15:POH:TRAC "Message_Test_J2",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe?
説明	VT1.5パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT15:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J2",#H20`
注	

11.2.44 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe:CRC

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J2）のCRCモード(OFF/ON) を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT15:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J2）のCRCモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT15:POH:TRAC:CRC?` → `1`
注	

11.2.45 SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TTCM

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	VT1.5 TCMトレース（Z6）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_Z6"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT15:POH:TTCM "Apid_TCM_Z6",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH:TTCM?
説明	VT1.5 トレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT15:POH:TTCM? → "Apid_TCM_Z6",#H20`
注	

11.2.46 SONet:TX<Pt>:VT15:POH

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH <POH-byte>,<value>
説明	VT1.5パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5バイト Z6: Z6バイト Z7: Z7バイト
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:VT15:POH V5,#H04`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:VT15:POH? <POH-byte>
説明	VT1.5パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:VT15:POH? V5 → #H04`
注	

11.2.47 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:DEFault

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:DEFault
説明	すべてのSTS1パスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH:DEF`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。

11.2.48 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	STS1パストレース（J1）を指定の文字列に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Message_Test_J1"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH:TRAC "Message_Test_J1",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe?
説明	STS1パストレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH:TRAC? → "Message_Test_J1",#H20`
注	

11.2.49 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe:CRC

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCモード(OFF/ON)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TRACe:CRC?
説明	オーバーヘッドトレース（J1）のCRCモード(OFF/ON)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH:TRAC:CRC? → 1`
注	

11.2.50 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TTCM

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TTCM <string>[,<idlechar>]
説明	STS1 TCMトレース（Z5）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用文字列:パストレース文字列 *DEFault = "Apid_TCM_Z5"*
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH:TTCM "Apid_TCM_Z5",#H20`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH:TTCM?
説明	STS1 TCMトレースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>, <idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH:TTCM? → "Apid_TCM_Z5",#H20`
注	

11.2.51 SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH <POH-byte>,<value>
説明	STS1パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C2: C2バイト

次のページに続く...

...前のページから続く

	G1: G1バイト F2: F2バイト H4: H4バイト Z3: Z3バイト Z4: Z4バイト Z5: Z5バイト TCMが存在しない場合のみ使用可能
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH C2,0`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:STS1:STS1:POH? <POH-byte>
説明	STS1パスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:STS1:STS1:POH? C2` → `#H00`
注	

11.2.52 SONet:TX<Pt>:FOLLow

文法	SONet:TX<Pt>:FOLLow <mode>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1: Txポート1の設定と同じ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:FOLL NONE`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:FOLLow?
説明	トランスミッタの設定が別のトランスミッタの設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:FOLL?` → `NONE`
注	

11.2.53 SONet:TX<Pt>:OTHRough

文法	SONet:TX<Pt>:OTHRough <mode>
説明	オーバーヘッド書き換え位置を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TOH: SOH データ A1A2: A1/A2バイト K1K2: K1/K2バイト S1: S1バイト DCC1TO3: DCC1-3バイト DCC4TO12: DCC4-12バイト

次のページに続く...

...前のページから続く

	J0: J0バイト TOH1BYTE: SOHの1バイト(選択可能) *DEFault = TOH*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:OTHR A1A2`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:OTHRough?
説明	オーバーヘッド書き換え位置を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<position> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:OTHR?` → `A1A2`
注	

11.2.54 SONet:TX<Pt>:OTHRough:BYTE

文法	SONet:TX<Pt>:OTHRough:BYTE <byte>
説明	オーバーヘッド書き換え位置を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A11-A13: A1バイト A21-A23: A2バイト J0: J0バイト E1: E1バイト F1: F1バイト D1: D1バイト D2: D2バイト D3: D3バイト K1: K1バイト K2: K2バイト D4: D4バイト D5: D5バイト D6: D6バイト D7: D7バイト D8: D8バイト D9: D9バイト D10: D10バイト D11: D11バイト D12: D12バイト S1: S1バイト M0: M0バイト M1: M1バイト E2: E2 バイト X18-X99: X<Line><Column> *DEFault = A11*
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:OTHR:BYTE A11`
注	

文法	SONet:TX<Pt>:OTHRough:BYTE?
説明	オーバーヘッド書き換え位置を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<byte> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:TX1:OTHR:BYTE?` → `A11`
注	

11.2.55 SONet:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE

文法	SONet:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE <lanes>
説明	STLのレーンマーカーを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<lanes>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト リストは0〜3のレーンマーカ—の番号で構成されています。
レスポンス	無し
例	`SON:TX1:STL:MMAP:LANE (0,1,2,3)`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:TX<Pt>:STL:MMAPing:LANE?
説明	STLのレーンマーカーを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<lanes>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`SON:TX1:STL:MMAP:LANE?` → `(0,1,2,3)`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3 アラーム/エラー挿入

11.3.1 SONet:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> MT1000A: *MINimum=-50, MAXimum=50, DEFault=0* MT1100A, MT1040A: *MINimum=-200.0, MAXimum=200.0, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:FOFF 0`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:FOFFset?
説明	クロックソースの周波数オフセットを問い合わせます。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	MT1000A: <offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MT1100A, MT1040A: <offset> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	MT1000A: `SON:STIM:TX1:FOFF?` → `0` MT1100A, MT1040A: `SON:STIM:TX1:FOFF?` → `0.0`
注	

11.3.2 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ALARm

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ALARm <alarmtype>
説明	発生するアラームの種類を設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarmtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOS: Loss of signal状態 LOF: Loss of frame状態 OOF: Out of frame状態 AISL(MSAIS): MS アラーム表示信号 RDIL(MSRDI): MS リモート欠陥表示 AISP(AUAIS): AU アラーム表示信号 LOPP(AULOP): AU ポインタの消失 TIMP(HPTIM): HP トレース識別子の不一致 PLMP(HPPLM): HP ペイロードラベルの不一致 UNEQP(HPUNEQ): HP 未装備 RDIP(HPRDI): HP リモート欠陥表示 AISV(TUAIS): TU アラーム表示信号 LOPV(TULOP): TU ポインタの消失 LOMV(TULOM): TU マルチフレームの消失 TIMV(LPTIM): LP トレース識別子の不一致 UNEQV(LPUNEQ): LP 未装備 RDIV(LPRDI): LP リモート欠陥表示 PLMV(LPPLM): LP ペイロードラベルの不一致 LSS: 信号同期の消失 TCUNEQ: TC 未装備 TCLTC: TC タンデムコネクションの消失 TCTIM: TC トレース識別子の不一致 TCAIS: TC アラーム表示信号 TCRDI: TC リモート欠陥表示 TCODI: TC 発信欠陥表示 *DEFault = LOS*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:ALAR LOS`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ALARm?
説明	発生するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarmtype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:ALAR?` → `LOS`
注	

11.3.3 SONet:STIMuli:TX<Pt>:AINSert

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:AINSert <insertion>
説明	アラームの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF PERManent ALTernate *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:AINS PERM`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:AINSert?
説明	アラームの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:AINS?` → `PERM`
注	

11.3.4 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ANLength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ANLength <frames>
説明	アラームのAlternate Normalの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります。 `SON:STIM:TX<Pt>:AINS` を参照
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:ANL 1`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ANLength?
説明	発生するアラームのAlternate Normal長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:ANL?` → `1`
注	

11.3.5 SONet:STIMuli:TX<Pt>:AALength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:AALength <frames>
説明	アラームのAlternate Alarmの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります。 `SON:STIM:TX<Pt>:AINS` を参照
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:AAL 1`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:AALength?
説明	発生するアラームのAlternate Alarm長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:AAL?` → `1`
注	

11.3.6 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ERRor

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ERRor <errordestination>
説明	エラーの挿入先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<errordestination> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1A2: Frame alignment word B1: B1 checksum byte B2: B2 checksum byte

次のページに続く...

...前のページから続く

	REIL(MSREI): MS remote error indication B3: B3 checksum byte REIP(HPREI): HP Remote error indication V5LPB3: B3 checksum of the low-order path REIV(LPREI): LP remote error indication PRBS: Pattern error ETRans: ERR-TRANS TCIEC: Tandem Connection incoming error count TCREI: Tandem Connection remote error indication TCOEI: Tandem Connection outgoing error indication TCBIP2: 2-bit Bit Interleaved Parity for Tandem Connection *DEFault = A1A2*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:ERR MSREI`
注	一部のエラーは内容の種類に依存しているため，正しい種類の内容を指定せずにエラーを設定すると，エラーの挿入タイプがOFFに設定されます。 エラーを変更すると，挿入方法も変更されることがあります。 11.3.7節を参照してください。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ERRor?
説明	エラーの挿入先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errordestination> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:ERR?` → `MSREI`
注	

11.3.7 SONet:STIMuli:TX<Pt>:EINSert

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: オフ MANual: 手動 B03: バースト・1E-03 [1] B04: バースト・1E-04 [1] B05: バースト・1E-05 [1] B06: バースト・1E-06 [2] B07: バースト・1E-07 B08: バースト・1E-08 B09: バースト・1E-09 B10: バースト・1E-10 ALTernate *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:EINS MAN`
注	挿入方法をMANualに設定すると，SYST:STIM:INSコマンドによりエラーが挿入されます。 2.3.48節を参照してください。 [1] PRBSとETRansで利用できます（STMレベルが1の場合，B03はETRansでしか利用できません）。 [2] PRBS，ETRans，B2，V5LPB3，REIL，TCIEC，TCBIP2，TCREI，およびTCOEIで利用できます。 サポートされていないバースト率が選択された場合，バースト率はそれに最も近い使用可能な値にリセットされます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:EINSert?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:EINS?` → `MAN`
注	

11.3.8 SONet:STIMuli:TX<Pt>:EBLength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:EBLength <burstlength>
説明	発生するエラーのバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<burstlength> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, DEFault = 1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります。 `SON:STIM:TX<Pt>:EINS` を参照 B03〜B10:最大値 = 1 MANual:最大値 = 8000[1]
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:EBL 1`
注	[1] VC12が有効の場合，REIL, V5LPB3, TCIEC, TCBIP2, TCREI，およびTCOEIの最大値は2000になります。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:EBLength?
説明	発生するエラーのバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<burstlength> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:EBL?` → `1`
注	

11.3.9 SONet:STIMuli:TX<Pt>:ENLength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ENLength <frames>
説明	エラーのAlternate Normalの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります。 `SON:STIM:TX<Pt>:EINS` を参照
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:ENL 1`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:ENLength?
説明	発生するエラーのAlternate Normal長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:ENL?` → `1`
注	

11.3.10 SONet:STIMuli:TX<Pt>:EELength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:EELength <frames>
説明	エラーのAlternate Errorの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1* 最大値は，エラーの挿入方法によって異なります。 `SON:STIM:TX<Pt>:EINS` を参照
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:EEL 1`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:EELength?
説明	発生するエラーのAlternate Error長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:EEL? → 1`
注	

11.3.11 SONet:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence <type>,<sequence>
説明	SONETのポインタテストシーケンスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STS3: STS3ポインタ STS1: STS1ポインタ TU3: TU-3ポインタ VT2: VT2ポインタ VT15: VT1.5ポインタ
	<sequence> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: テストシーケンスなし SALTernating: Single alternating（1回の挿入の繰り返し） RDOuble: Regular + double（正規+2回） RMISsing: Regular + missing（正規+ミッシング） DALTernating: Double alternating（2回の挿入の繰り返し）
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:PTS STS3,NONE`
注	

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:PTSequence? <type>
説明	SONETのポインタテストシーケンスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STS3: STS3ポインタ STS1: STS1ポインタ TU3: TU-3ポインタ VT2: VT2ポインタ VT15: VT1.5ポインタ
レスポンス	<sequence> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:PTS? STS3 → NONE`
注	

11.3.12 SONet:STIMuli:TX<Pt>:PMOVe

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:PMOVe <type>,<value>
説明	SONETのポインタ動作シーケンスを設定します。 この値はポインタのインクリメント数を指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STS3: STS3ポインタ STS1: STS1ポインタ TU3: TU-3ポインタ VT2: VT2ポインタ VT15: VT1.5ポインタ
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -100, MAXimum = 100*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:PMOV AU4,9`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。 値0は無効です。 負の値を指定すると，ポインタのデクリメントが行われます。

11.3.13 SONet:STIMuli:TX<Pt>:PJUMp

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:PJUMp <type>,<value>[,<ndf>]
説明	SONETのポインタのジャンプを設定します。 この値は新規のポインタ値を指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STS3: STS3ポインタ STS1: STS1ポインタ TU3: TU-3ポインタ VT2: VT2ポインタ VT15: VT1.5ポインタ
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 値の範囲は SONet:STIMuli:TX<Pt>:PTYPe によって異なります。 STS3: 0〜782 STS1: 0〜782 TU3: 0〜764 VT2: 0〜139 VT15: 0〜103
	<ndf> = <CHARACTER PROGRAM DATA> WITH: 新規データフラグ（NDF）付き WOUT: 新規データフラグ（NDF）なし *DEFault = WITH*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:PJUM AU4,300`
注	本コマンドには対応するクエリがありません。 負の値を指定すると，新規データフラグ（NDF）が無効になります。

11.3.14 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE <lane>
説明	複数レーンエラーの挿入レーンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1000*
レスポンス	無し

例	`SON:STIM:TX1:STL:AERR:LANE #B01`
	`SON:STIM:TX1:STL:AERR:LANE #B0100`
	上記の例はレーン1にエラーを挿入します。

注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AERRor:LANE?
説明	複数レーンエラーの挿入レーンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lane> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:AERR:LANE?` → `#B0100`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.15 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm <alarmtype>
説明	挿入するアラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarmtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOFOOF: LOF/OOF-STL LOROOR: LOR/OOR-STL *DEFault = LOFOOF*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:ALAR LOF`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ALARm?
説明	挿入するアラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarmtype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:ALAR?` → `LOF`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.16 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert <insertion>
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF MANual ALTernate *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:AINS MAN`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AINSert?
説明	アラームの挿入タイミングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:AINS?` → `MAN`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.17 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength <frames>
説明	バーストカウントを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:ABL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ABLength?
説明	バーストカウントを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:ABL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.18 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength <frames>
説明	Alternate Alarmフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:AAL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:AALength?
説明	Alternate Alarmフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:AAL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.19 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength <frames>
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:ANL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ANLength?
説明	Alternate Normalフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:ANL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.20 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor <errortype>
説明	挿入するエラーの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<errortype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1A2: A1A2-STL *DEFault = A1A2*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:ERR A1A2`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ERRor?
説明	挿入するエラーの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errortype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:ERR?` → `A1A2`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.21 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert <insertion>
説明	エラーの挿入タイミングを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF ALTernate *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:EINS ALT`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EINSert?
説明	エラーの挿入タイミングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:EINS?` → `ALT`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.22 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength <frames>
説明	Alternate Errorフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:EEL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:EELength?
説明	Alternate Errorフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:EEL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.23 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength <frames>
説明	Alternate Normalフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:ENL 8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:ENLength?
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:ENL?` → `8000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.24 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT <bits>
説明	スキューのビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bits> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 138240, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`SON:STIM:TX1:STL:SKEW:BIT 1000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:BIT?
説明	スキューのビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:SKEW:BIT?` → `1000`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.25 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:NS?

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:NS?
説明	スキューの挿入時間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<skew> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:SKEW:NS?` → `100.469`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.26 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE <lane>
説明	スキューの挿入レーンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B1000*
レスポンス	無し

例	次のコマンドは lane 1 にスキューを挿入します。
	`SON:STIM:TX1:STL:SKEW:LANE #B01`
	`SON:STIM:TX1:STL:SKEW:LANE #B0100`

注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.3.27 SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE?

文法	SONet:STIMuli:TX<Pt>:STL:SKEW:LANE?
説明	スキューの挿入レーンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lane> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STIM:TX1:STL:SKEW:LANE?` → `#B0100`
注	このコマンドは 40G で使用できます。

11.4 結果

11.4.1 SONet:RX<Pt>:IFETch?

文法	SONet:RX<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	SONETインターバルデータが存在する場合，そのデータを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Alarms** LOS: Loss of signal. Response: <Seconds>,<Ratio> GAIS: Generic alarm indication signal. Response: <Seconds>,<Ratio> LOF: Loss of frame. Response: <Seconds>,<Ratio> OOF: Out of frame. Response: <Seconds>,<Ratio> AISL: Multiplex section alarm indication signal. Response: <Seconds>,<Ratio> RDIL: Multiplex section remote defect indicator. Response: <Seconds>,<Ratio> AISP: Administrative unit - alarm indication signal. Response: <Seconds>,<Ratio> LOPP: Administrative unit - loss of pointer. Response: <Seconds>,<Ratio> TIMP: High-order path trace identifier mismatch. Response: <Seconds>,<Ratio> PLMP: Payload label mismatch. Response: <Seconds>,<Ratio> UNEQP: High-order path unequipped. Response: <Seconds>,<Ratio> RDIP: High-order path remote defect indicator. Response: <Seconds>,<Ratio> AISV: Tributary unit alarm indication signal[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> LOPV: Tributary unit loss of pointer[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> LOMV: Tributary unit loss of multi frame[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> TIMV: Low-order path trace identifier mismatch[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> UNEQV: Low-order path unequipped[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> RDIV: Low-order path remote defect indicator[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> PLMV: Low-order path payload label mismatch[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> LSS: Loss of signal synchronization[1]. Response: <Seconds>,<Ratio> **Errors** A1A2: Response: <Count>,<Ratio> B1: Response: <Count>,<Ratio>

次のページに続く...

...前のページから続く

	B2: Response: <Count>,<Ratio> REIL: Response: <Count>,<Ratio> B3: Response: <Count>,<Ratio> REIP: Response: <Count>,<Ratio> V5LPB3: [1]Response: <Count>,<Ratio> ERRPRBS: Pattern errors[1]. Response: <Count>,<Ratio> ERRPRBSBLK: Pattern block errors[1]. Response: <Count>,<Ratio> REIV: Response: <Count>,<Ratio> STSNDF: Response: <Count>,<Ratio> VTNDF: Response: <Count>,<Ratio> SAPS: Switch APS. Response: <Count>,<Ratio> **Rx frequency** FREQ: Frequency deviation. Response: <ppm> FREQDIF: Frequency difference (RX1-RX2). Response: <ppm> (Only for RX1, RX2 is always NaN (1.6.1節)) **Mux quality** MFES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> MFSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> MFUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> MBES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> MBSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> MBUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **STS3CSPE quality** STS3CSPEFES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> STS3CSPEFSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> STS3CSPEFUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> STS3CSPEBES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> STS3CSPEBSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> STS3CSPEBUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **STS1SPE quality**[1] STS1SPEFES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> STS1SPEFSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> STS1SPEFUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> STS1SPEBES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> STS1SPEBSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> STS1SPEBUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **VT2 quality**[1] VT2FES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VT2FSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VT2FUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> VT2BES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VT2BSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VT2BUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **VT15 quality**[1] VT15FES: Forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VT15FSES: Forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VT15FUNAV: Forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> VT15BES: Backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> VT15BSES: Backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> VT15BUNAV: Backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **Bulk quality** ES: ES. Response: <Count>,<Ratio%> SES: SES. Response: <Count>,<Ratio%> UNAV: UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> **STS pointer** STSPOINT: AU pointer. Response: <Count> STSNEG: Negative. Response: <Count>

次のページに続く...

...前のページから続く

	STSPOS: Positive. Response: <Count> **VT pointer**[1] VTPOINT: VT pointer. Response: <Count> VTNEG: Negative. Response: <Count> VTPOS: Positive. Response: <Count> **Justification**[1] JNEG: Negative justification. Response: <Count> JPOS: Positive justification. Response: <Count> **MUX performance**[1] PMPES: Performance MUX PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PMPSES: Performance MUX PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PMPBBE: Performance MUX PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PMBS1ES: Performance MUX BIS limit S1ES. Response: <Count> PMBS2ES: Performance MUX BIS limit S2ES. Response: <Count> PMBS1SES: Performance MUX BIS limit S1SES. Response: <Count> PMBS2SES: Performance MUX BIS limit S2SES. Response: <Count> PMFSTAT: Performance MUX forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PMFES: Performance MUX forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PMFSES: Performance MUX forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PMFUNAV: Performance MUX forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PMFBBE: Performance MUX forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PMBSTAT: Performance MUX backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PMBES: Performance MUX backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PMBSES: Performance MUX backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PMBUNAV: Performance MUX backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PMBBBE: Performance MUX backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **STS3CSPE performance**[1] PSTS3CSPEPES: Performance VC4 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEPSES: Performance VC4 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEPBBE: Performance VC4 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEBS1ES: Performance VC4 BIS limit S1ES. Response: <Count> PSTS3CSPEBS2ES: Performance VC4 BIS limit S2ES. Response: <Count> PSTS3CSPEBS1SES: Performance VC4 BIS limit S1SES. Response: <Count> PSTS3CSPEBS2SES: Performance VC4 BIS limit S2SES. Response: <Count> PSTS3CSPEFSTAT: Performance VC4 forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PSTS3CSPEFES: Performance VC4 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEFSES: Performance VC4 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEFUNAV: Performance VC4 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEFBBE: Performance VC4 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEBSTAT: Performance VC4 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PSTS3CSPEBES: Performance VC4 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEBSES: Performance VC4 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEBUNAV: Performance VC4 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS3CSPEBBBE : Performance VC4 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **VT2 performance**[1] PVT2PES: Performance VC12 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2PSES: Performance VC12 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2PBBE: Performance VC12 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2BS1ES: Performance VC12 BIS limit S1ES. Response: <Count> PVT2BS2ES: Performance VC12 BIS limit S2ES. Response: <Count> PVT2BS1SES: Performance VC12 BIS limit S1SES. Response: <Count> PVT2BS2SES: Performance VC12 BIS limit S2SES. Response: <Count> PVT2FSTAT: Performance VC12 forward status.

次のページに続く...

...前のページから続く

	Response: <STRING RESPONSE DATA> PVT2FES: Performance VC12 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2FSES: Performance VC12 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2FUNAV: Performance VC12 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2FBBE: Performance VC12 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2BSTAT: Performance VC12 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVT2BES: Performance VC12 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2BSES: Performance VC12 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2BUNAV: Performance VC12 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVT2BBBE: Performance VC12 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **VT1.5 performance**[1] PVT15PES: Performance VC11 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15PSES: Performance VC11 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15PBBE: Performance VC11 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15BS1ES: Performance VC11 BIS limit S1ES. Response: <Count> PVT15BS2ES: Performance VC11 BIS limit S2ES. Response: <Count> PVT15BS1SES: Performance VC11 BIS limit S1SES. Response: <Count> PVT15BS2SES: Performance VC11 BIS limit S2SES. Response: <Count> PVT15FSTAT: Performance VC11 forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVT15FES: Performance VC11 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15FSES: Performance VC11 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15FUNAV: Performance VC11 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15FBBE: Performance VC11 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15BSTAT: Performance VC11 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PVT15BES: Performance VC11 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15BSES: Performance VC11 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15BUNAV: Performance VC11 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PVT15BBBE: Performance VC11 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **STS1SPE performance**[1] PSTS1SPEPES: Performance VC3 PO limit ES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEPSES: Performance VC3 PO limit SES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEPBBE: Performance VC3 PO limit BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEBS1ES: Performance VC3 BIS limit S1ES. Response: <Count> PSTS1SPEBS2ES: Performance VC3 BIS limit S2ES. Response: <Count> PSTS1SPEBS1SES: Performance VC3 BIS limit S1SES. Response: <Count> PSTS1SPEBS2SES: Performance VC3 BIS limit S2SES. Response: <Count> PSTS1SPEFSTAT: Performance VC3 forward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PSTS1SPEFES: Performance VC3 forward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEFSES: Performance VC3 forward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEFUNAV: Performance VC3 forward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEFBBE: Performance VC3 forward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEBSTAT: Performance VC3 backward status. Response: <STRING RESPONSE DATA> PSTS1SPEBES: Performance VC3 backward ES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEBSES: Performance VC3 backward SES. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEBUNAV: Performance VC3 backward UNAV. Response: <Count>,<Ratio%> PSTS1SPEBBBE: Performance VC3 backward BBE. Response: <Count>,<Ratio%> **Frequency** DEV: Deviation(ppm). Response: <Min>,<Max>,<Avg> **SDH TCM**[1] TCUNEQ: Tandem connection unequipped. response: <Count>,<Ratio%> TCLTC: Response: <Count>,<Ratio%> TCTIM: Tandem connection trace identifier mismatch. Response: <Count>,<Ratio%>

次のページに続く...

...前のページから続く

	TCAIS: Tandem connection alarm indication signal. Response: <Count>,<Ratio%> TCRDI: Tandem connection remote defect indicator. Response: <Count>,<Ratio%> TCODI: Tandem Connection Outgoing Defect Indicator. Response: <Count>,<Ratio%> TCIEC: Response: <Count>,<Ratio%> TCBIP2: Response: <Count>,<Ratio%> TCREI: Response: <Count>,<Ratio%> TCOEI: Response: <Count>,<Ratio%> TAPID: TCM APID. Response N1 or N2 TCM ID: <id> **STL** LOFSTL: STL LOF. Response: <Seconds> x 4 lanes LORSTL: STL LOR. Response: <Seconds> x 4 lanes OOFSTL: STL OOF. Response: <Frames> x 4 lanes OORSTL: STL OOR. Response: <Frames> x 4 lanes A1A2STL: A1A2-STL. Response: <Count> x 4 lanes OLA: OLA. Response: <Seconds>,<Ratio> RSKEW: Relative Skew. Response: <Nanoseconds> x 4 lanes MMAP: Marker Map. Response: <NR1> x 4 lanes
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式:数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaN（1.6.1節）になります。
例	`SON:RX1:IFET? (LOS,LOF,OOF)` → `(3,0.00532),(4,0.00709),(5,0.00887)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔から結果を取り出します。 [1]現在のインタフェース/アプリケーションがインストールされ，測定で現在有効になっている必要があります。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaN（1.6.1節）です。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

11.4.2 SONet:PMOVement:RX<Pt>:FETCh?

文法	SONet:PMOVement:RX<Pt>:FETCh? <pointer>,<min_time>,<max_time>
説明	ポインタ値を問い合わせます。
パラメータ	<pointer> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STS: STS3またはSTS1のポインタ変動 VT: VTのポインタ変動。VTG/VT2/VT1.5のいずれかはSONETのinterface setupにより決定されます。
	<min_time> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=31536000* インターバルの開始 (秒)
	<max_time> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=31536000* インターバルの終了 (秒)
レスポンス	{<pointermovements>}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> このレスポンスは指定したインターバルの時間で発生したすべてのポインタ値の変動です。 フォーマット: (pointerChange0,timestamp0),(pointerChange1,timestamp1),...
例	`SON:PMOV:RX1:FETC? AU,0,3600` → `(1,10.000),(-1,15.002)`
注	インターバルは閉区間です。つまり，両方の端点を含みます。 タイムスタンプの表示分解能は1/1000 秒 = 0.001 sです。

11.5 ステータス

11.5.1 SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は， STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition レジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) =物理層およびハイオーダーアラームサマリ DB2 (2) =ローオーダーパスおよびタンデムコネクションアラームサマリ DB3 (4) =エラーセクション1サマリ DB4 (8) =エラーセクション2サマリ DB5 (16) =STL アラームサマリ DB6 (32) =STL エラーサマリ DB7 - DB16 = 未使用
例	`SON:STAT:RX1:AES?` → `3`
注	SDHではE1，E3，またはE4の埋め込みが可能なため，PDH信号が埋め込まれている場合は，クエリ STAT:INT:PORT<Pt>[:EVENt]? を送信し，埋め込まれた信号でアラームまたはエラーが発生しているかどうか確認することをお勧めします。

11.5.2 SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	アラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]? と同じ。
例	`SON:STAT:RX1:AES:COND?` → `3`
注	

11.5.3 SONet:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタの1つを問い合わせます。これらのレジスタの内容は，SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition レジスタのDB1/DB2/DB5に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = 物理層およびハイオーダーパスアラーム（1），ローオーダーパスおよびタンデムコネクションアラーム（2），またはSTLアラーム（3）
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <section> = 1: DB1 (1) = LOS, Loss of signal DB2 (2) = LOF, Loss of frame DB3 (4) = OOF, Out of frame DB4 (8) = AISL, Multiplex section - alarm indication signal DB5 (16) = RDIL, Multiplex section - remote defect indicator DB6 (32) = AISP, Administrative unit - alarm indication signal DB7 (64) = LOPP, Administrative unit - loss of pointer DB8 (128) = TIMP, High-order path - trace identifier mismatch DB9 (256) = PLMP, High-order path - payload label mismatch DB10 (512) = UNEQP, High-order path - unequipped DB11 (1024) = RDIP, High-order path - remote defect indicator DB12 (2048) = AISV, Tributary unit - alarm indication signal DB13 (4096) = LOPV, Tributary unit - loss of pointer

次のページに続く...

...前のページから続く

	DB14 (8192) = LOMV, Tributary unit - loss Of multi frame DB15 (16384) = G-AIS, Generic alarm indication signal DB16 = 未使用 <section> = 2: DB1 (1) = TIMV, Low-order path - trace identifier mismatch DB2 (2) = UNEQV, Low-order path - unequipped DB3 (4) = RDIV, Low-order path - remote defect indicator DB4 (8) = LSS, Loss of signal synchronization DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = PLMV, Low-order path - payload label mismatch DB7 (64) = TC-UNEQ, Tandem connection - unequipped DB8 (128) = TC-LTC, Tandem connection - loss of tandem connection DB9 (256) = TC-TIM, Tandem connection - trace identifier mismatch DB10 (512) = TC-AIS, Tandem connection - alarm indication signal DB11 (1024) = TC-RDI, Tandem connection - remote defect indicator DB12 (2048) = TC-ODI, Tandem connection - outgoing defect indicator DB13 - DB16 = 未使用 <section> = 3: DB1 (1) = STL LOF DB2 (2) = STL OOF DB3 (4) = STL LOR DB4 (8) = STL OOR DB5 (16) = OLA DB6 - DB16 = 未使用
例	`SON:STAT:RX1:ALAR1?` → `1`
注	

11.5.4 SONet:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタの1つを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = 物理層およびハイオーダーパスアラーム（1），ローオーダーパスおよびタンデムコネクションアラーム（2），またはSTLアラーム（3）
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> SONet:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]? と同じ。
例	`SON:STAT:RX1:ALAR1:COND?` → `1`
注	

11.5.5 SONet:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このレジスタの内容は，SONet:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition レジスタのDB3/DB4/DB6に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = (1-3)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <section> = 1: DB1 (1) = A1A2 DB2 (2) = B1 DB3 (4) = B2 DB4 (8) = REIL

次のページに続く...

. . . 前のページから続く

	DB5 (16) = B3 DB6 (32) = REIP DB7 (64) = V5/LP-B3 DB8 (128) = REIV DB9 (256) = PRBS DB10 (512) = VT-NDF DB11 (1024) = STS-NDF DB12 (2048) = APS DB13 - DB16 = 未使用 <section> = 2: DB1 (1) = TU-NEG DB2 (2) = TU-POS DB3 (4) = AU-NEG DB4 (8) = AU-POS DB5 (16) = 未使用 DB6 (32) = TC-IEC DB7 (64) = TC-BIP-2 DB8 (128) = TC-REI DB9 (256) = TC-OEI DB10 - DB16 = 未使用 <section> = 3: DB1 (1) = A1A2-STL DB2 - DB16 = 未使用
例	`SON:STAT:RX1:ERR1?` → `3`
注	

11.5.6 SONet:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタの1つを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = (1-2)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> SONet:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]? と同じ。
例	`SON:STAT:RX1:ERR1:COND?` → `3`
注	

11.5.7 SONet:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> ”N/A”: モジュールがありません，または使用できません。 - Electrical(STM1) - ”<power> dBm”: Min: ”< -48 dBm”, Max: ”Exceeds Level” - Optical(Both module types) - ”<power> dBm”: Min: ”< -27 dBm”, Max: ”Exceeds Level”
例	`SON:STAT:RX1:PSL?` → `"-3 dBm"`
注	

11.5.8 SONet:STATus:TX<Pt>:PSLevel?

文法	SONet:STATus:TX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号レベルを問い合わせます。 単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> "<power> dBm":Min:"< -27 dBm", Max:"Exceeds Level"（レベル超過） "N/A": モジュールがありません，または使用できません。
例	`SON:STAT:TX1:PSL? → "-3 dBm"`
注	光の場合のみ使用できます。

11.5.9 SONet:STATus:RX<Pt>:PDEViation?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:PDEViation? [<unit>]
説明	物理層の偏移量を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<unit> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PPM = 100万分の1（parts per million） BPS =ビット/秒 *DEFault = PPM*
レスポンス	<deviation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:PDEV? PPM → 0`
注	

11.5.10 SONet:STATus:RX<Pt>:PBRate?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:PBRate?
説明	物理層のビットレートを問い合わせます。 単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:PBR? → 155520000`
注	

11.5.11 SONet:STATus:RX<Pt>:DIFFerence?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:DIFFerence?
説明	ポートAとポートBの物理層におけるビットレートの差を問い合わせます (RX1 - RX2)。 単位: ppm，bps，およびビット
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<acc> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> ビットレート差の累計はビットで表示されます。
例	`SON:STAT:RX1:DIFF? → -1,-4,-324`
注	RX1とRX2が共にオンの場合に，レスポンスは意味がある数値になります。 <Pt>に1と2のどちらを設定しても，同じ結果になります。

11.5.12 SONet:STATus:RX<Pt>:RACCumulated

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:RACCumulated
説明	ビットレート差の累計値をクリアします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SON:STAT:RX1:RACC`
注	<Pt>に1と2のどちらを設定しても，同じ結果になります。

11.5.13 SONet:STATus:RX<Pt>:PPBRate?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:PPBRate?
説明	物理層のパターンビットレートを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:PPBR?` → `149760000`
注	

11.5.14 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:TOH:TRACe?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:TOH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するトランスポートオーバーヘッドトレース（J0）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J0_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT:TOH:TRAC?` → `"Message_Test_J0"`
注	アラームLOSまたはLOFのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

11.5.15 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:TOH?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:TOH? <TOH-byte>
説明	選択されたフレームのトランスポートオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 256の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = フレーム番号 (1-64)
	<TOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1: 3バイトを返します。 A2: 3バイトを返します。 J0: 3バイトを返します。 B1: 3バイトを返します。 E1: 3バイトを返します。 F1: 3バイトを返します。 D1: 3バイトを返します。 D2: 3バイトを返します。 D3: 3バイトを返します。 H1: 3バイトを返します。 H2: 3バイトを返します。 H3: 3バイトを返します。 B2: 3バイトを返します。 K1: 3バイトを返します。 K2: 3バイトを返します。 D4: 3バイトを返します。 D5: 3バイトを返します。 D6: 3バイトを返します。 D7: 3バイトを返します。 D8: 3バイトを返します。 D9: 3バイトを返します。 D10: 3バイトを返します。 D11: 3バイトを返します。 D12: 3バイトを返します。 S1: 3バイトを返します。 Z2: 3バイトを返します。 E2: 3バイトを返します。 M0: 1バイトを返します。[1] M1: 1バイトを返します。

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	<byte1>[,<byte2>[,<byte3>]] = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> 本コマンドが返すバイト数は，上記の<TOH-byte>パラメータの説明を参照してください。

例	`SON:STAT:RX1:CAPT64:TOH? A1` → `#HF6,#HF6,#HF6`
	`SON:STAT:RX2:CAPT23:TOH? H1` → `#H69,#H93,#H93`
	`SON:STAT:RX1:CAPT1:TOH? M1` → `#H00`

注	アラームLOSまたはLOFのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。 [1] SONet:RX<Pt>:OCLevel = OC-192 または 768の場合のみ有効です。

11.5.16 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS3:POH:TRACe?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS3:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するSTS3パスオーバーヘッドトレース（J1）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J1_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT:STS3:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1"`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはLOPPのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

11.5.17 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS3:POH?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS3:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのSTS3パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 256の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = フレーム番号 (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> J1: J1 バイト B3: B3 バイト C2: C2 バイト G1: G1 バイト F2: F2 バイト H4: H4 バイト Z3: Z3 バイト Z4: Z4 バイト Z5: Z5 バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT1:STS3:POH? H4` → `#HFF`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはLOPPのいずれかが存在する場合は， NaN（1.6.1節）が返されます。

11.5.18 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS1:POH:TRACe?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS1:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するSTS1パスオーバーヘッドトレース（J1）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J1_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT:STS1:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1"`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはUNEQVのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

11.5.19 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS1:POH?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS1:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのSTS1パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = フレーム番号 (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> J1: J1 バイト B3: B3 バイト C2: C2 バイト G1: G1 バイト F2: F2 バイト H4: H4 バイト Z3: Z3 バイト Z4: Z4 バイト Z5: Z5 バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT1:STS1:POH? C2` → `#HA3`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはUNEQVのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。 キャプチャされるバイトを選択するには，SONet:RX<Pt>:STS1:POH:CMASkコマンドを使用します。

11.5.20 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VT2:POH:TRACe?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VT2:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するVT2パスオーバーヘッドトレース（J2）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J2_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT:VT2:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J2"`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはUNEQVのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

11.5.21 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VT2:POH?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VT2:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVT2パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = フレーム番号 (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5-SLバイト J2: J2バイト Z6: Z6バイト Z7: Z7バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT1:VT2:POH? V5` → `#H04`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはUNEQVのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。

11.5.22 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VT15:POH:TRACe?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:VT15:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するVT1.5パスオーバーヘッドトレース（J2）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J2_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT:VT15:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J2"`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはUNEQVのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

11.5.23 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VT15:POH?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:VT15:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVT1.5パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = フレーム番号 (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V5: V5-SLバイト J2: J2バイト Z6: Z6バイト Z7: Z7バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT1:VT15:POH? V5` → `#H04`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはUNEQVのいずれかが存在する場合は，NaN（1.6.1節）が返されます。

11.5.24 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS1:STS1:POH:TRACe?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure:STS1:STS1:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するSTS1パスオーバーヘッドトレース（J1）を問い合わせます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J1_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT:STS1:STS1:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1"`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはLOPPのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。

11.5.25 SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS1:STS1:POH?

文法	SONet:STATus:RX<Pt>:CAPTure<Frame>:STS1:STS1:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのSTS1パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。 256の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> = フレーム番号 (1-64)
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> J1: J1 バイト B3: B3 バイト C2: C2 バイト G1: G1 バイト F2: F2 バイト H4: H4 バイト Z3: Z3 バイト Z4: Z4 バイト Z5: Z5 バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:STAT:RX1:CAPT1:STS1:STS1:POH? H4` → `#HFF`
注	アラームLOS，LOF，UNEQPまたはLOPPのいずれかが存在する場合は， NaN（1.6.1節）が返されます。

11.6 APS

11.6.1 SONet:APS:STARt

文法	SONet:APS:STARt
説明	APS（Automatic Protection Switching）を開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SON:APS:STAR`
注	

11.6.2 SONet:APS:STOP

文法	SONet:APS:STOP
説明	APS（Automatic Protection Switching）を停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SON:APS:STOP`
注	

11.6.3 SONet:APS:RX<Pt>:PINTerpret?

文法	SONet:APS:RX<Pt>:PINTerpret?
説明	プロトコル解釈を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interpretation> = <STRING RESPONSE DATA>

例	`SON:APS:RX1:PINT? →`
	`"00:00:19 | Number 0 | Time:  0.000ms`
	`----------`
	`k1:  Signal degrade (protection)`
	` Destination Node (K1) 2`
	`k2:  Short`
	` Source Node (K2) 7"`

注	

11.6.4 SONet:APS:RX<Pt>:NUMBer?

文法	SONet:APS:RX<Pt>:NUMBer?
説明	APSプロトコルイベントの発生回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:NUMB? → 17`
注	

11.6.5 SONet:APS:RX<Pt>:ATIMe?

文法	SONet:APS:RX<Pt>:ATIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間の平均値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:ATIM? → 4.000`
注	最大測定可能時間は10000 msです。 これよりも長い時間の場合，レスポンスは10000 msとなります。

11.6.6 SONet:APS:RX<Pt>:MTIMe?

文法	SONet:APS:RX<Pt>:MTIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間の最大値を問い合わせます。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リファレンスの最大値を超えた場合は，1が返されます。
例	`SON:APS:RX1:MTIM?` → `29.17,0`
注	最大測定可能時間は10000 msです。これよりも長い時間の場合，レスポンスは10000 msとなります。

11.6.7 SONet:APS:RX<Pt>:LTIMe?

文法	SONet:APS:RX<Pt>:LTIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間の最小値 (least time)を問い合わせます。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:LTIM?` → `29.17`
注	最大測定可能時間は10000 msです。これよりも長い時間の場合，レスポンスは10000 msとなります。

11.6.8 SONet:APS:RX<Pt>:CTIMe?

文法	SONet:APS:RX<Pt>:CTIMe?
説明	リファレンスイベントの発生時間のカレント値を問い合わせます。単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<current> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:CTIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は10000 msです。これよりも長い時間の場合，レスポンスは99999.999 msとなります。

11.6.9 SONet:APS:RX<Pt>:EVENt

文法	SONet:APS:RX<Pt>:EVENt <event>
説明	リファレンスイベントを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<event> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOS = Loss of signal LOF = Loss of frame OOF = Out of frame AISL = MS alarm indication signal RDIL = MS remote defect indicator APSS = APS switch-over AISP = AU alarm indication signal LOPP = AU loss of pointer TIMP = HP trace identifier mismatch PLMP = HP payload label mismatch UNEQP = HP unequipped LOMV = TU loss of multiframe AISV = TU alarm indication signal LOPV = TU loss of pointer TIMV = LP trace identifier mismatch PLMV = LP payload label mismatch UNEQV = LP unequipped A1A2 = Frame alignment word error B1 = B1 checksum byte error

次のページに続く...

...前のページから続く

	B2 = B2 checksum byte error REIL = MS remote error indication B3 = B3 checksum byte error V5 = B3 checksum of the low-order path PERRor = Pattern error ANYERROR = Any errors *DEFault = LOS*
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:EVEN LOF`
注	

文法	SONet:APS:RX<Pt>:EVENt?
説明	リファレンスイベントを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<event> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:EVEN? → LOF`
注	

11.6.10 SONet:APS:RX<Pt>:MLIMit

文法	SONet:APS:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	時間のしきい値を設定します。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 10000.000, DEFault = 50.000*
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:MLIM 50.000`
注	

文法	SONet:APS:RX<Pt>:MLIMit?
説明	時間のしきい値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:MLIM? → 50.000`
注	

11.6.11 SONet:APS:RX<Pt>:PERiod

文法	SONet:APS:RX<Pt>:PERiod <period>
説明	エラーフリー時間を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<period> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 1,10,20,30,40,50,60,70,80,90,100 単位: ms *DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:PER 1`
注	

文法	SONet:APS:RX<Pt>:PERiod?
説明	エラーフリー時間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<period> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`SON:APS:RX1:PER? → 1`
注	

11.6.12 SONet:APS:RX<Pt>:CONFig

文法	SONet:APS:RX<Pt>:CONFig <protection>,<path>
説明	プロテクションタイプとパス/アーキテクチャを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<protection> = <CHARACTER PROGRAM DATA> RING =リング保護 LINear =線形 *DEFault = RING*
	<path> = <CHARACTER PROGRAM DATA> Ring Path: SHRT = Short path LONG = Long path *DEFault = SHRT* Linear Architecture: 1P1 = 1+1 Architecture 1N = 1:n Architecture
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:CONF RING,SHRT`
注	

文法	SONet:APS:RX<Pt>:CONFig?
説明	プロテクションタイプとパス/アーキテクチャを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<protection> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<path> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`SON:APS:RX1:CONF?` → `RING,SHRT`
注	

11.6.13 SONet:APS:RX<Pt>:RTYPe

文法	SONet:APS:RX<Pt>:RTYPe <type>
説明	トランスミッタのリクエストの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> Ring Request Types: for `SONet:APS:RX<Pt>:CONFig?` → `RING,....` RLOP = Lockout of protection (span) RFSS = Forced switch (span) RFSR = Forced switch (ring) RSFS = Signal fail (span) RSFR = Signal fail (ring) RSDP = Signal degrade (protection) RSDS = Signal degrade (span) RSDR = Signal degrade (ring) RMSS = Manual switch (span) RMSR = Manual switch (ring) RWTR = Wait to restore REXS = Exercise (span) REXR = Exercise (ring) RRRS = Reverse request (span) RRRR = Reverse request (ring) RNRQ = No request *DEFault = RLOP* Linear Request Types: for `SDH:APS:RX<Pt>:CONFig?` → `LIN,....`

次のページに続く...

...前のページから続く

	LLOP = Lockout of protection LFSW = Forced switch LSFH = Signal fail (high priority) LSFL = Signal fail (low priority) LSDH = Signal degrade (high priority) LSDL = Signal degrade (low priority) LMSW = Manual switch (ring) LWTR = Wait to restore LEXC = Exercise LRRQ = Reverse request LDNR = Do not revert LNRQ = No request *DEFault = LLOP*
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:RTYP RLOP`
注	Use the SONet:APS:RX<Pt>:APPLy command to apply the request to the transmitter.

文法	SONet:APS:RX<Pt>:RTYPe[:RING]?
説明	トランスミッタのリクエストの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:RTYP?` → `RLOP`
注	

11.6.14 SONet:APS:RX<Pt>:K1

文法	SONet:APS:RX<Pt>:K1 <value>
説明	宛先ノード/送信元チャネル（K1）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=15, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:K1 3`
注	SONet:APS:CONFigコマンドがLIN，1P1に設定されているときは変更できません。 SONet:APS:CONFigに変更を加えると，この値は0にリセットされます。

文法	SONet:APS:RX<Pt>:K1?
説明	宛先ノード/送信元チャネル（K1）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:K1?` → `3`
注	

11.6.15 SONet:APS:RX<Pt>:K2

文法	SONet:APS:RX<Pt>:K2 <value>
説明	送信元ノード/ブリッジチャネル（K2）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=15, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:K2 3`
注	SONet:APS:CONFigコマンドがLIN，1P1に設定されているときは変更できません。 SONet:APS:CONFigに変更を加えると，この値は0にリセットされます。

文法	SONet:APS:RX<Pt>:K2?
説明	送信元ノード/ブリッジチャネル（K2）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:APS:RX1:K2?` → `3`
注	

11.6.16 SONet:APS:RX<Pt>:APPLy

文法	SONet:APS:RX<Pt>:APPLy
説明	K1/K2リクエスト設定をトランスミッタに適用します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`SON:APS:RX1:APPL`
注	

11.7 トリビュタリスキャン

11.7.1 SONet:TSCan:STARt

文法	SONet:TSCan:STARt
説明	トリビュタリスキャンテストを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SON:TSC:STAR`
注	一度に1つのテスト/測定しか実行できません。少なくとも1つのレシーバに対してSONETインタフェースがアクティブな状態でなければなりません。

11.7.2 SONet:TSCan:STOP

文法	SONet:TSCan:STOP
説明	トリビュタリスキャンテストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`SON:TSC:STOP`
注	

11.7.3 SONet:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer?
説明	ハイオーダーコンテナ（STS3/STS1）の数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TSC:RX1:NHOC?` → `4`
注	'0'が返された場合，ハイオーダーコンテナは検出されていません。詳細情報を得るには，SONet:TSCan:RX<Pt>:MUX?クエリを使用します。

11.7.4 SONet:TSCan:RX<Pt>:GHOContainer?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:GHOContainer?
説明	ハイオーダーコンテナ（STS3/STS1）の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	({<value>,}+) = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 値は昇順で示されます。つまり，STS3 #1がリストの1番目に示されます。 0 =アラーム/エラーなし 1 =アラーム/エラーあり
例	`SON:TSC:RX1:GHOC?` → `(0,0,1,0)`
注	結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

11.7.5 SONet:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer <STS>
説明	スキャン対象のハイオーダーコンテナ（STS3/STS1）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<STS> = ハイオーダーコンテナ番号 *MINimum=1, MAXimum=768*
レスポンス	無し
例	`SON:TSC:RX1:SHOC 2`
注	

11.7.6 SONet:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:SHOContainer?
説明	スキャン対象のハイオーダーコンテナ（STS3/STS1）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STS> = ハイオーダーコンテナ番号
例	`SON:TSC:RX1:SHOC?` → `2`
注	

11.7.7 SONet:TSCan:RX<Pt>:DHOContainer?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:DHOContainer? <STS3/STS1>
説明	ハイオーダーコンテナ（STS3/STS1）の詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<VC4> = ハイオーダーコンテナ番号 *MINimum=1, MAXimum=768*
レスポンス	<selected>, = <STRING RESPONSE DATA>. {RXn}␣{High-order},（1つの空白文字で区切られる） RXn = RX1またはRX2 High-order = STS3#0 . . . STS3#64 または STS1#0 . . . STS1#192
	({<alarmserrors>,}∗) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`SON:TSC:RX1:DHOC? 1` → `"RX1 STS3#1",("B1","A1A2")`
注	レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

11.7.8 SONet:TSCan:RX<Pt>:NLOContainer?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:NLOContainer?
説明	ローオーダーコンテナ（STS1/VT2/VT1.5）の数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:TSC:RX1:NLOC?` → `3`
注	

11.7.9 SONet:TSCan:RX<Pt>:GLOContainer?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:GLOContainer?
説明	ローオーダーコンテナ（STS1/VT2/VT1.5）の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	({<value>,}+) = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 値は昇順で示されます。つまり，STS3 #1がリストの1番目に示されます。 0 =アラーム/エラーなし 1 =アラーム/エラーあり
例	`SON:TSC:RX1:GLOC? → (0,1,1)`
注	レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

11.7.10 SONet:TSCan:RX<Pt>:DLOContainer?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:DLOContainer? <STS1/VT2/VT15>
説明	ローオーダーコンテナ（STS1/VT2/VT1.5）の詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<STS1/VT2/VT15> = ローオーダーコンテナ番号 *MINimum=1, MAXimum=84*
レスポンス	<selected>, = <STRING RESPONSE DATA>. {RXn}␣{High-order}:{Low-order}, （最初は1つの空白文字で，次は1つのコロンで区切られる） RXn = RX1 または RX2 High-order = STS3#0 . . . STS3#64 または STS1#0 . . . STS1#192 Low-order = STS1#1 . . . STS1#3 または VT2#1 . . . VT2#63 または VT1.5#1 . . . VT1.5#84
	({<alarmserrors>, }∗) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`SON:TSC:RX1:DLOC? 1 → "RX1 STS3#1:STS1#1",("B1","A1A2")`
注	ハイオーダーコンテナを選択するには，SONet:TSCan:RX<rx>:SHOContainerコマンドを使用します。 レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

11.7.11 SONet:TSCan:RX<Pt>:DMUX?

文法	SONet:TSCan:RX<Pt>:DMUX?
説明	MUXの詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<selected> = <STRING RESPONSE DATA>. {Rx} MUX
	({<alarmserrors>, }∗) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`SON:TSC:RX1:DMUX? → "Rx1 MUX",("LOS","LOF","OOF")`
注	本クエリは，ハイオーダーコンテナが存在しない場合のみ使用できます。 MUXが利用可能かどうかを判断するには，SONet:TSCan:RX<Pt>:NHOContainer?クエリを使用します。 レスポンスが1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

11.8 RTD

この章ではRTD（Round Trip Delay）測定のコマンドについて説明します。
RTDの共通設定コマンドについては，1005ページの 17.1節で説明しています。

11.8.1 SONet:RTD:RX<Pt>:MLIMit

文法	SONet:RTD:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	時間のしきい値を設定します。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0, MAXimum = 10000000.0, DEFault = MAXimum*
レスポンス	無し
例	`SON:RTD:RX1:MLIM 0.0`
注	

文法	SONet:RTD:RX<Pt>:MLIMit?
説明	時間のしきい値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RTD:RX1:MLIM? → 0.0`
注	

11.8.2 SONet:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	SONet:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータ数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RTD:RX1:NUMB? → 2`
注	

11.8.3 SONet:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	SONet:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDの平均時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RTD:RX1:ATIM? → 1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

11.8.4 SONet:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	SONet:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	RTDの最大時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リファレンスの最大値を超えた場合は，1が返されます。
例	`SON:RTD:RX1:MTIM? → 1.0,0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

11.8.5 SONet:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	SONet:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDの最小時間 (least time) を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返されます。

11.8.6 SONet:RTD:RX<Pt>:CTIMe?

文法	SONet:RTD:RX<Pt>:CTIMe?
説明	RTDのカレント時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`SON:RTD:RX1:CTIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，99999999.9 usが返されます。

Chapter 12

Ethernet

デフォルトでは，Ethernet設定を測定時に変更することはできません。この動作を変更するには，コマンドETH:PORT<Pt>:SETT:ACISを使用してください（12.7.18節参照)。

12.1 ポート設定

12.1.1 ETHernet:PORT<Pt>:ITYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:ITYPe <interface>
説明	インタフェースタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ELECtrical: Electrical interface (10/100/1000 Mbps) SFP: SFP optical interface (100/1000 Mbps) SFPP: SFP+ optical interface (10 Gbps) SFP28: SFP28 optical interface (25 Gbps) QSFP: QSFP optical interface (40 Gbps) QSFP28: QSFP28 optical interface (100 Gbps) CXP: CXP optical interface (100 Gbps) CFP: CFP optical interface (40/100 Gbps) CFP2: CFP2 optical interface (100 Gbps) CFP4: CFP4 optical interface (100 Gbps) QSFP28ADpt: CFP2-QSFP28 Adaptor interface (100 Gbps) QSFPDD: QSFP-DD optical interface (400 Gbps) OSFP: OSFP optical interface (400 Gbps) OPTical: Obsolete. For CMA 3000 backward compatibility only. Same as SFP. 10Gbps: Obsolete. For CMA 3000 backward compatibility only. Same as SFPP. *DEFault = ELECtrical*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:ITYP ELEC`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:ITYPe?
説明	インタフェースタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:ITYP?` → `ELEC`
注	

12.1.2 ETHernet:PORT<Pt>:MODE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:MODE <mode>
説明	ポートモードを設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: ポートがオフの状態 ANEGotiate: オートネゴシエーションモードでポートがオンの状態 FORCed: 強制モードでポートがオンの状態 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:MODE ANEG`
注	ANEGotiateは10Gbpsインタフェースには適用されません。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:MODE?
説明	ポートモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:MODE?` → `ANEG`
注	

12.1.3 ETHernet:PORT<Pt>:ANEGotiate

文法	ETHernet:PORT<Pt>:ANEGotiate <speedduplex>
説明	電気オートネゴシエーションの対象となる速度とデュプレックスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<speedduplex>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 10MH: 10Mbps半二重 10MF: 10Mbps全二重 100MH: 100Mbps半二重 100MF: 100Mbps全二重 1GF: 1Gbps全二重
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:ANEG (10MH,100MF)`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:ANEGotiate?
説明	電気オートネゴシエーションの速度とデュプレックスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<speedduplex>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <speedduplex> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:ANEG?` → `(10MH,100MF)`
注	

12.1.4 ETHernet:PORT<Pt>:FMODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FMODe <mode>
説明	強制モードでの速度/デュプレックスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 10MH: 10Mbps半二重 10MF: 10Mbps全二重 100MH: 100Mbps半二重 100MF: 100Mbps全二重 1GF: 1Gbps全二重 10GF: 10Gbps全二重 25GF: 25Gbps全二重

次のページに続く...

...前のページから続く

	40GF: 40Gbps全二重 100GF: 100bps全二重 400GF: 400bps全二重 *DEFault = 10MH*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FMOD 100MF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FMODe?
説明	強制モードでの速度/デュプレックスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FMOD?` → `100MF`
注	

12.1.5 ETHernet:PORT<Pt>:CMODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CMODe <mode>
説明	1000Mbpsクロックモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MASTer: マスタ PMASter: マスタ優先 SLAVe: スレーブ PSLave: スレーブ優先 *DEFault = PMASter*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CMOD MAST`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CMODe?
説明	1000Mbpsクロックモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CMOD?` → `SLAV`
注	

12.1.6 ETHernet:PORT<Pt>:MDICrossover

文法	ETHernet:PORT<Pt>:MDICrossover <mode>
説明	MDIクロスオーバーモードを設定します。
説明	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AUTO MDI MDIX *DEFault = AUTO*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:MDIC AUTO`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:MDICrossover?
説明	MDIクロスオーバーモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:MDIC?` → `AUTO`
注	

12.1.7 ETHernet:PORT<Pt>:TIMing:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TIMing:SOURce <source>
説明	トランスミッタのタイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロック EXTernal: 外部入力クロック（2MHz/E1（SETS）/T1（BITS）） GPS: GPS信号 RX: 受信クロック PTP: PTP（IEEEE 1588v2）回復クロック *DEFault = INTernal*
レスポンス	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TIM:SOUR INT`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TIMing:SOURce?
説明	トランスミッタのタイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TIM:SOUR?` → `INT`
注	

12.1.8 ETHernet:PORT<Pt>:PFRames

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PFRames <respond>
説明	PAUSEフレームに対する応答を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<respond> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PFR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PFRames?
説明	PAUSEフレームに対する応答の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<respond> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PFR?` → `1`
注	

12.1.9 ETHernet:PORT<Pt>:FEC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FEC <mode>
説明	FECモードを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FEC ON`
注	MU110013A用のコマンドです。CFP2またはQSFP28 Adpt.選択時に変更できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FEC?
説明	FECモードが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<respond> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FEC?` → `1`
注	MU110013A用のコマンドです。CFP2またはQSFP28 Adpt.選択時に変更できます。

12.2 WAN

12.2.1 ETHernet:PORT<Pt>:WAN[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN[:ENABle] <enable>
説明	10GbpsインタフェースのWAN層を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN ON`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN[:ENABle]?
説明	WANが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:WAN? → 1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.2.2 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:TERMinology

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:TERMinology <terminology>
説明	WAN用語を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<terminology> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SONet:SONET用語 SDH:SDH用語 *DEFault = SONet*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:TERM SON`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:TERMinology?
説明	WAN用語を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<terminology> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:WAN:TERM? → SON`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.2.3 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:DEFault

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:DEFault
説明	すべてのWANセクションオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:SOH:DEF`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.2.4 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	WANセクションオーバーヘッドトレース（J0）を指定の文字列に設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用符で囲まれたこの文字列はセクショントレース文字列として使用されます。
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:SOH:TRAC "Anritsu Network Master",#H20`
注	入力されたトレース文字列の長さが15文字を超える場合，当該文字列は切り捨てられます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe?
説明	WANセクションオーバーヘッドトレース文字列とアイドル文字を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>
	<idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:WAN:SOH:TRAC?` → `"Anritsu Network Master",#H20`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.2.5 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe:CRC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe:CRC <mode>
説明	SOHトレース(J0)のCRC mode (OFF/ON)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: CRC OFF ON : CRC ON *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:SOH:TRAC:CRC ON`
注	

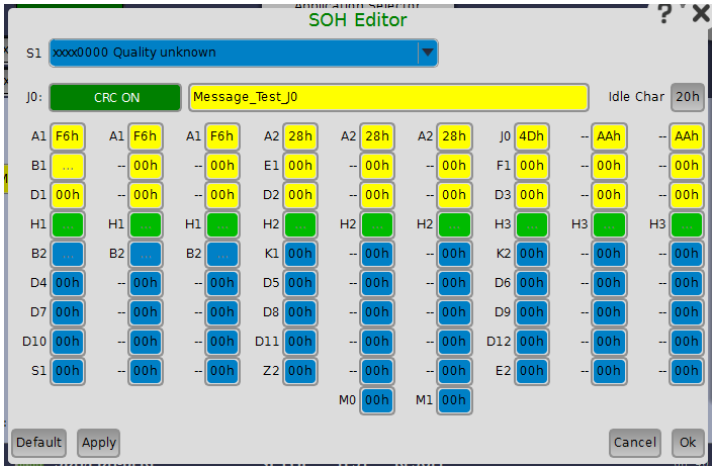
文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH:TRACe:CRC?
説明	SOHトレース(J0)のCRC mode (OFF/ON)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:WAN:SOH:TRAC:CRC?` → `ON`
注	

12.2.6 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH <SOH-byte>,<value1>[,<value2>[,<value3>]]
説明	WANセクションオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<SOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1: 3 バイト A2: 3 バイト J0: 3 バイト注: 定義されたトレース文字列は無効になります。 B1: 2 バイト <value3> は無視されます。 E1: 3 バイト F1: 3 バイト D1: 3 バイト D2: 3 バイト D3: 3 バイト

次のページに続く...

...前のページから続く

	K1: 3 バイト K2: 3 バイト D4: 3 バイト D5: 3 バイト D6: 3 バイト D7: 3 バイト D8: 3 バイト D9: 3 バイト D10: 3 バイト D11: 3 バイト D12: 3 バイト S1: 3 バイト Z2: 3 バイト E2: 3 バイト M0: 1 バイト <value2> と <value3> は無視されます。 M1: 1 バイト <value2> と <value3> は無視されます。 
	<value1> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<value2> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<value3> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = #H00, MAXimum = #HFF*
レスポンス	無し

例	`ETH:PORT1:WAN:SOH A1,#H00,#H00,#H00`
	`ETH:PORT1:WAN:SOH D7,#HFD,#H20,#H1A`
	`ETH:PORT1:WAN:SOH B1,#H04,#H05`
	`ETH:PORT1:WAN:SOH M1,#H00`

注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:SOH? <SOH-byte>
説明	WANセクションオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<SOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value1> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> [,<value2> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> [,<value3> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>]]

例	`ETH:PORT1:WAN:SOH? A1` → `#H00,#H00,#H00`
	`ETH:PORT1:WAN:SOH? D7` → `#HFD,#H20,#H1A`
	`ETH:PORT1:WAN:SOH? B1` → `#H04,#H05`
	`ETH:PORT1:WAN:SOH? M1` → `#H00`

注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.2.7 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:DEFault

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:DEFault
説明	すべてのWANパスオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:POH:DEF`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.2.8 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe <string>[,<idlechar>]
説明	WANパストレース（J1）を指定の文字列とアイドル文字に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<string> = <STRING PROGRAM DATA> 引用符で囲まれたこの文字列はセクショントレース文字列として使用されます。
	<idlechar> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *DEFault = #H20*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:POH:TRAC "Anritsu Network Master",#H20`
注	入力されたトレース文字列の長さが15文字を超える場合，当該文字列は切り捨てられます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe?
説明	WANパストレース文字列とアイドル文字を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<string> = <STRING RESPONSE DATA>
	<idlechar> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:WAN:POH:TRAC? → "Anritsu Network Master",#H20`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.2.9 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe:CRC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe:CRC <mode>
説明	POHトレース(J0)のCRC mode (OFF/ON)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: CRC OFF ON : CRC ON *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:POH:TRAC:CRC ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH:TRACe:CRC?
説明	POHトレース(J0)のCRC mode (OFF/ON)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:WAN:POH:TRAC:CRC? → ON`
注	

12.2.10 ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH <POH-byte>,<value>
説明	WANパスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> C2: C2 バイト G1: G1 バイト F2: Z1 / F2 バイト H4: Z2 / H4 バイト F3: Z3 / F3 バイト K3: Z4 / K3 バイト N1: Z5 / N1 バイト
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:WAN:POH C2,0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:WAN:POH? <POH-byte>
説明	WANパスオーバーヘッドでの指定のバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:WAN:POH? C2` → `#H0` `ETH:PORT1:WAN:POH? H4` → `#HFF`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.3 Reflector

12.3.1 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SWAP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SWAP[:ENABle] <enable>
説明	SWAP処理を行うかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:REFL:SWAP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SWAP[:ENABle]?
説明	SWAP処理を行うかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:REFL:SWAP? → 1`
注	

12.3.2 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SSMac

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SSMac <enable>
説明	ポートがリフレクタモードにあるときに，特定のMACアドレスのスワップを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:REFL:SSM ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SSMac?
説明	特定のMACアドレスのスワップが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:REFL:SSM? → 1`
注	

12.3.3 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SMAC <address>
説明	MACアドレスのスワップが有効なときに，スワップの対象となる特定のMACアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:REFL:SMAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:SMAC?
説明	スワップの対象となる特定のMACアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:REFL:SMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.3.4 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:IPSWap

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:IPSWap <enable>
説明	ポートがリフレクタモードにあるときに，IPアドレススワップモードを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:REFL:IPSW ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:IPSWap?
説明	IPアドレススワップモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:REFL:IPSW?` → `1`
注	

12.3.5 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:PSWap

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:PSWap <enable>
説明	ポートがリフレクタモードにあるときに，UDPフレームとTCPフレームでのポート番号のスワップを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:REFL:PSW ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:PSWap?
説明	ポートのスワップが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:REFL:PSW?` → `1`
注	

12.3.6 ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:ATCP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:ATCP <enable>
説明	ポートがリフレクタモードにあるときに，TCPフレームのACKを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:REFL:ATCP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:REFLector:ATCP?
説明	TCPフレームのACKが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:REFL:ATCP?` → `1`
注	

12.4 PCS

12.4.1 ETHernet:PORT<Pt>:PCS:MMAPing:LANE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PCS:MMAPing:LANE <value>
説明	レーンマーカーを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト リストはレーンマーカー番号で構成されます。 40G: 0〜3 100G: 0〜19 400G: 0〜15
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PCS:MMAP:LANE (1,3,0,2)` `ETH:PORT1:PCS:MMAP:LANE (0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19)`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PCS:MMAPing:LANE?
説明	レーンマーカーを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`ETH:PORT1:PCS:MMAP:LANE?` → `(0,1,2,3)` → `(0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19)`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

12.5 Traffic

BERT/Ping/Traceroute アプリケーションはストリーム番号1のみを使用します。これらのアプリケーションではそれ以外のストリームの設定は影響しません。

12.5.1 ETHernet:TRAFfic:GENerator:STARt

文法	ETHernet:TRAFfic:GENerator:STARt
説明	トラフィックジェネレータを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAF:GEN:STAR`
注	このコマンドはすべてのポートに適用されます。

12.5.2 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STARt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STARt
説明	トラフィックジェネレータを開始します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:GEN:STAR`
注	本コマンドを使用するには，ポートを有効にする必要があります。(`ETHernet:PORT<Pt>:MODE`)

12.5.3 ETHernet:TRAFfic:GENerator:STOP

文法	ETHernet:TRAFfic:GENerator:STOP
説明	トラフィックジェネレータを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAF:GEN:STOP`
注	このコマンドはすべてのポートに適用されます。

12.5.4 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STOP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STOP
説明	トラフィックジェネレータを停止します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:GEN:STOP`
注	

12.5.5 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STATus?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STATus?
説明	トラフィックジェネレータのオン/オフのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<stat> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 0: Traffic generator inactive 1: Traffic generator active
例	`ETH:PORT1:TRAF:GEN:STAT?` → `1`
注	

12.5.6 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe <mode>
説明	トラフィックジェネレータの送信期間モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONTinuous: 連続 FRAMes: フレーム数 SEConds: 秒数 *DEFault = CONTinuous*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:DMOD CONT`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe?
説明	トラフィックジェネレータの送信期間モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:DMOD?` → `SEC`
注	

12.5.7 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DURation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DURation <duration>
説明	トラフィックジェネレータの期間を設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 2000000000, DEFault = 5*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:DUR 1`
注	本コマンドの単位は，`DMODe`に応じて [フレーム数] または [秒数] のいずれかになります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:DURation?
説明	トラフィックジェネレータの期間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:DUR?` → `1`
注	

12.5.8 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:TXMode

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:TXMode <mode>
説明	ストリーム送信モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NORMal: ノーマル BURSt: バースト *DEFault = NORMal*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:TXM BURS`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:TXMode?
説明	ストリーム送信モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:TXM?` → `BURS`
注	

12.5.9 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile <profile>
説明	ストリームのラインロードプロファイルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<profile> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONStant: 一定ラインロードプロファイル RAMP: ランプラインロードプロファイル *DEFault = CONStant*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:PROF CONS`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile?
説明	ストリームのラインロードプロファイルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<profile> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:PROF?` → `RAMP`
注	

12.5.10 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp [:MODe]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp[:MODe] <enable>
説明	ミリ秒ランプ機能を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:PROF:MRAM ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp[:MODe]?
説明	ミリ秒ランプ機能の有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:PROF:MRAM?` → `0`
注	

12.5.11 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad[:CONStant]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad[:CONStant] <load>
説明	一定モードでのストリームのラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000* [1]*, DEFault=100.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS, IFG. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL 10.0000`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。 16つのストリームすべての最大合計ラインロードは100PCTです。 [1] ラインロードの最大値は，ストリームのフレームサイズに依存して変化します。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad[:CONStant]? [<suffix>]
説明	一定モードでのストリームのラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒

次のページに続く...

...前のページから続く

	MBPS: メガビット/秒 IFG: Inter Frame Gap *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL?` → `10.0000`
注	

12.5.12 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP[:MODE]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP[:MODE] <mode>
説明	ランプモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> KEEPend: ランプ終了時のラインロードレベルを維持 INVert: ランプを反転 REPeat: ランプを繰り返す *DEFault = KEEPend*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP KEEP`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP[:MODE]?
説明	ランプモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP?` → `INV`
注	

12.5.13 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STARt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STARt <load>
説明	ランプモードでのストリームの初期ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000* [1]*, DEFault=0.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS, IFG. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:STAR 10.0000`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。 16つのストリームすべての最大合計ラインロードは100PCTです。 [1] ラインロードの最大値は，ストリームのフレームサイズに依存して変化します。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STARt? [<suffix>]
説明	ランプモードでのストリームの初期ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒

次のページに続く...

...前のページから続く

	MBPS: メガビット/秒 IFG: Inter Frame Gap *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:STAR?` → `10.0000`
注	

12.5.14 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:END

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:END <load>
説明	ランプモードでのストリームの最終ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000* [1]*, DEFault=0.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS, IFG. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:END 10.0000`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。 16つのストリームすべての最大合計ラインロードは100PCTです。 [1] ラインロードの最大値は，ストリームのフレームサイズに依存して変化します。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:END?[<suffix>]
説明	ランプモードでのストリームの最終ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒 IFG: Inter Frame Gap *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:END?` → `10.0000`
注	

12.5.15 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STEP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STEP <load>
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000* [1]*, DEFault=1.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS, IFG. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:STEP 10.0000`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。 [1] ラインロードの最大値は，ストリームのフレームサイズに依存して変化します。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:STEP? [<suffix>]
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒 *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:STEP?` → `10.0000`
注	

12.5.16 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:DURation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:DURation <dur>
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップの期間を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<dur> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 3600, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:DUR 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:RAMP:DURation?
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップの期間を問い合わせます。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<load> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:RAMP:DUR?` → `10`
注	

12.5.17 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp :DURation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp:DURation <dur>
説明	ミリ秒ランプモードでのストリームのラインロードステップの期間を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<dur> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.001, MAXimum = 3.000, DEFault = 0.001*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:PROF:MRAM:DUR 1.000`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:LLoad:PROFile:MRAMp:DURation?
説明	ミリ秒ランプモードでのストリームのラインロードステップの期間を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<load> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:PROF:MRAM:DUR?` → `1.000`
注	

12.5.18 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:PROFile

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:PROFile <profile>
説明	ストリームのフレームサイズの出力パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<profile> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONStant: 固定サイズ STEPped: ステップサイズ RANDom: ランダムサイズ BINCrement: 1バイトインクリメント *DEFault = CONStant*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:PROF CONS`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:PROFile?
説明	ストリームのフレームサイズの出力パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<profile> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:PROF?` → `RAND`
注	

12.5.19 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe[:STARt]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe[:STARt] <size>
説明	開始フレームサイズを設定します。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ 120`
注	固定プロファイルのフレームサイズ，およびステッププロファイルとランダムプロファイルの開始フレームサイズとして使用されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe[:STARt]?
説明	開始フレームサイズを問い合わせます。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ?` → `100`
注	

12.5.20 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:END

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:END <size>
説明	終了フレームサイズを設定します。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:END 320`
注	ステッププロファイルとランダムプロファイルの終了フレームサイズとして使用されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:END?
説明	終了フレームサイズを問い合わせます。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:END?` → `320`
注	

12.5.21 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:STEP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:STEP <size>
説明	ステップのフレームサイズを設定します。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:STEP 100`
注	ステッププロファイルのステップのフレームサイズとして使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:STEP?
説明	ステップのフレームサイズを問い合わせます。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:STEP?` → `100`
注	

12.5.22 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:DURation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:FSIZe:DURation <duration>
説明	ステップの期間を設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 3600, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:DUR 5`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STRream<St>:FSIZe:DURation?
説明	ステップの期間を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:FSIZ:DUR?` → `10`
注	

12.5.23 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STRream<St>:PROFile

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STRream<St>:PROFile <profile>
説明	ストリームのプロファイルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<profile> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DATA: データ VIDeo: ビデオ VOICe: 音声 *DEFault = DATA*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:PROF VID`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STRream<St>:PROFile?
説明	ストリームのプロファイルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<profile> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:PROF?` → `VID`
注	

12.5.24 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STRream<St>:ENCoding:VIDeo

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STRream<St>:ENCoding:VIDeo <codec>
説明	ストリームのエンコーディングビデオコーデックを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<codec> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SDMPEG2: SDTV (MPEG2) HDMPEG2: HDTV (MPEG2) HDMPEG4: HDTV (MPEG4) *DEFault = SDMPEG2*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:ENC:VID HDMPEG2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STRream<St>:ENCoding:VIDeo?
説明	ストリームのエンコーディングビデオコーデックを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<codec> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:ENC:VID?` → `HDMPEG2`
注	

12.5.25 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:ENCoding:VOICe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:ENCoding:VOICe <codec>
説明	ストリームのエンコーディングボイスコーデックを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<codec> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G711: VoIP G.711 G7231: VoIP G.723.1 G729: VoIP G.729 *DEFault = G711*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:ENC:VOIC G7231`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:ENCoding:VOICe?
説明	ストリームのエンコーディングボイスコーデックを問い合わせします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<codec> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:ENC:VOIC?` → `G7231`
注	

12.5.26 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:NCHannels

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:NCHannels <channel>
説明	チャネルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<channel> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 100000, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:NCH 3`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:NCHannels?
説明	チャネルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<channel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:NCH?` → `3`
注	

12.5.27 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:MODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:MODe <mode>
説明	バーストモードの設定をします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF : OFF CONStant : 一定 RAMP : ランプ *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:MOD RAMP`

次のページに続く...

...前のページから続く

注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:MODe?
説明	バーストモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:MOD?` → `RAMP`
注	

12.5.28 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:MODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:MODe <enable>
説明	Nバーストモードの有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:NBUR:MOD ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:MODe?
説明	Nバーストモードの有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:NBUR:MOD?` → `0`
注	

12.5.29 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:BNUMber

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:BNUMber <number>
説明	Nバーストモード時に出力されるバースト数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 65535, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:NBUR:BNUM 100`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:NBURst:BNUMber?
説明	Nバーストモード時に出力されるバースト数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:NBUR:BNUM?` → `100`
注	

12.5.30 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PDUTy[:DUTY]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PDUTy[:DUTY] <duty>, <period>
説明	バーストの設定を負荷と周期で設定します。このコマンドでは負荷が周期より優先されます。周期の単位: ミリ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<duty> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00000, MAXimum = 100.00000, DEFault = 0.00000*
	<period> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00001, MAXimum = 5000.0000, DEFault = 1.0000*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:PDUT 100.0000, 1.0000`
注	

12.5.31 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PDUTy:PERiod

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PDUTy:PERiod <duty>, <period>
説明	バーストの設定を負荷と周期で設定します。このコマンドでは周期が負荷より優先されます。周期の単位: ミリ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<duty> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00000, MAXimum = 100.00000, DEFault = 0.00000*
	<period> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00001, MAXimum = 5000.0000, DEFault = 1.0000*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:PDUT:PER 100.0000, 1.0000`
注	

12.5.32 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:DUTY?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:DUTY?
説明	バースト時の負荷を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<duty> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:DUTY?` → `100.00000`
注	

12.5.33 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PERiod?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:PERiod?
説明	バースト時の周期を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<period> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:PER?` → `1.00000`
注	

12.5.34 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BLENgth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BLENgth <length>[,<suffix>]
説明	バースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1.0000, MAXimum = 919117647.0000, DEFault = 1.0000*
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMes : フレーム BYTes : バイト MSEConds : ms *DEFault = FRAMes*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:BLEN 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BLENgth? [<suffix>]
説明	バースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMes : フレーム BYTes : バイト MSEConds : ms *DEFault = FRAMes*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:BLEN? → 10`
注	

12.5.35 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BGAP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BGAP <length>[,<suffix>]
説明	バーストのギャップ長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 128 bytes, MAXimum = 62500000000 bytes, DEFault = 1024 bytes*
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BYTes : バイト MSEConds : ms *DEFault = BYTes*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:BGAP 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:CONStant:BGAP? [<suffix>]
説明	This query returns the inter burst gap.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BYTes: バイト MSEConds: ms *DEFault = BYTes*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:CONS:BGAP? → 10`
注	

12.5.36 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:RMODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:RMODe <mode>
説明	バーストランプモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> KEEPend : keep end REPeat : repeat *DEFault = KEEPend*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:RMOD KEEP`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:RMODe?
説明	バーストランプモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:RMOD?` → `KEEP`
注	

12.5.37 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth :STARt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth:STARt <length>[,<suffix>]
説明	開始バースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1.0000, MAXimum = 919117647.0000, DEFault = 1.0000*
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMes : フレーム BYTes : バイト MSEConds : ms *DEFault = FRAMes*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:BLEN:STAR 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth:STARt? [<suffix>]
説明	開始バースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMes: フレーム BYTes: バイト MSEConds: ms *DEFault = FRAMes*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:BLEN:STAR?` → `10`
注	

12.5.38 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth :END

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth:END <length>[,<suffix>]
説明	終了バースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1.0000, MAXimum = 919117647.0000, DEFault = 1.0000*
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMes : フレーム BYTes : バイト MSEConds : ms *DEFault = FRAMes*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:BLEN:END 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BLENgth:END? [<suffix>]
説明	終了バースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FRAMes: フレーム BYTes: バイト MSEConds: ms *DEFault = FRAMes*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:BLEN:END?` → `10`
注	

12.5.39 ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BGAP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BGAP <length>[,<suffix>]
説明	ランプ時のバーストギャップ長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 128 bytes, MAXimum = 62500000000 bytes, DEFault = 1024 bytes*
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BYTes : バイト MSEConds : ms *DEFault = BYTes*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:BGAP 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam<St>:BURSt:RAMP:BGAP? [<suffix>]
説明	ランプ時のバーストギャップ長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BYTes: バイト MSEConds: ms *DEFault = BYTes*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TRAF:STR1:BURS:RAMP:BGAP?` → `10`
注	

12.6 Frame Content

12.6.1 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FRAMed

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FRAMed <enable>
説明	フレーム化Ethernetを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:FRAM OFF`
注	フレーム化Ethernetがオフ（非フレーム化）の場合に使用可能なプロトコルはBERのみです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FRAMed?
説明	フレーム化Ethernetの有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:FRAM? → 0`
注	

12.6.2 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:SOURce <address>
説明	MAC送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:SOUR "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:SOURce?
説明	MAC送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:SOUR? → "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.6.3 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DESTination

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DESTination <address>
説明	MAC宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:DEST "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DESTination?
説明	MAC宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:DEST?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.6.4 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP <enable>
説明	宛先MACアドレスを解決するためのARPの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:ARP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP?
説明	ARPが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:ARP?` → `1`
注	

12.6.5 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP:LKUP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP:LKUP
説明	ARPを実行します。本コマンドはストリームのレイヤ3として，IPv4が選択されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:ARP:LKUP`
注	

12.6.6 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP:RESult?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ARP:RESult?
説明	ARPが成功したか，またはタイムアウトしたかどうかを返します。 本コマンドはストリームのレイヤ3として，IPv4が選択されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<status> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SUCCESS: 成功 TIMEOUT: タイムアウト
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:ARP:RES?` → `SUCCESS`
注	

12.6.7 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:NDP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:NDP <enable>
説明	本コマンドは宛先MACアドレスに対してNDP解決を使用するかどうか設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:NDP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:NDP?
説明	本コマンドは宛先MACアドレスに対してNDP解決を使用するかどうか問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:NDP? → 1`
注	

12.6.8 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:NDP:LKUP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:NDP:LKUP
説明	NDPを実行します。本コマンドはストリームのレイヤ3として，IPv6が選択されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:NDP:LKUP`
注	

12.6.9 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:NDP:RESult?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:NDP:RESult?
説明	NDPが成功したか，またはタイムアウトしたかどうかを返します。 本コマンドはストリームのレイヤ3として，IPv6が選択されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<status> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SUCCESS: 成功 TIMEOUT: タイムアウト
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:NDP:RES? → SUCCESS`
注	

12.6.10 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:BROadcast

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:MAC:BROadcast <percentage>
説明	ブロードキャストパケットとして送信されるストリームパケットのパーセント値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<percentage> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0, MAXimum=100.0, DEFault=0.0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:BRO 10.0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:BROadcast?
説明	ストリームのブロードキャストのパーセント値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<percentage> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:BRO?` → `10.5`
注	

12.6.11 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DEFault

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DEFault <enable>
説明	デフォルトの送信元MACアドレスの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:DEF ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:DEFault?
説明	デフォルトの送信元MACアドレスが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:DEF?` → `1`
注	

12.6.12 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ETYPe <type>
説明	MACレベルのEthertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:ETYP #H8100`
注	本コマンドは，MPLSが無効であり，かつVLANが有効である場合のみ使用できます。 IPv4/IPv6が無効のときは :MAC:L3EType コマンドで設定します (12.6.13節)。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:ETYPe?
説明	MACレベルのEthertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:ETYP?` → `#H8100`
注	本コマンドは，MPLSが無効であり，かつVLANが有効である場合のみ使用できます。

12.6.13 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:L3EType

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:L3EType <type>
説明	レイヤ3に対してプロトコルが定義されていない場合に当該レイヤのEthertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1501, MAXimum=65535, DEFault=1501*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:L3ET #H0800`
注	本コマンドはIPv4とIPv6が無効の場合のみ使用できます。 VLANが有効のときは :MAC:ETYPe コマンドで設定します (12.6.12節参照)。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MAC:L3EType?
説明	レイヤ3に対してプロトコルが定義されていない場合に当該レイヤのEthertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MAC:L3ET? → #0800`
注	本コマンドはIPv4とIPv6が無効の場合のみ使用できます。

12.6.14 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS[:ENABle] <enable>
説明	MPLSを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS[:ENABle]?
説明	MPLSの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS? → 1`
注	

12.6.15 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LCount

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LCount <levels>
説明	アクティブなMPLSレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LC 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LCount?
説明	アクティブなMPLSレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LC?` → `2`
注	

12.6.16 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:LABel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:LABel <label>
説明	MPLSラベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = MPLSレベル（1〜N[1]）
	<label> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1048575, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LEV1:LAB 1048575`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します（12.32.81節参照）。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:LABel?
説明	MPLSラベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = MPLSレベル (1-N)
レスポンス	<label> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LEV1:LAB?` → `1048575`
注	

12.6.17 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs <value>
説明	MPLS Experimentalビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = MPLSレベル (1-N[1])
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LEV1:EBIT 5`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します（12.32.81節参照）。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs?
説明	MPLS Experimentalビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = MPLSレベル (1-N)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LEV1:EBIT?` → `5`
注	

12.6.18 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:TTL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:TTL <value>
説明	MPLS Time to Liveを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = MPLSレベル (1-N[1])
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LEV1:TTL 32`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します（12.32.81節参照）。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:LEVel<Lv>:TTL?
説明	MPLS Time to Liveを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = MPLSレベル (1-N)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:LEV1:TTL?` → `32`
注	

12.6.19 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet[:ENABle] <enable>
説明	Ethernet over MPLSを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet[:ENABle]?
説明	Ethernet over MPLSの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH?` → `1`
注	

12.6.20 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:AINCrement

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:AINCrement <enable>
説明	シーケンス番号のEoMPLS自動インクリメントを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:AINC ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:AINCrement?
説明	シーケンス番号のEoMPLS自動インクリメントの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:AINC? → 1`
注	

12.6.21 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:SMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:SMAC <address>
説明	EoMPLS送信元MACアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:SMAC "66-60-C2-35-D3-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:SMAC?
説明	EoMPLS送信元MACアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:SMAC? → "66-60-C2-35-D3-EF"`
注	

12.6.22 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:DMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:DMAC <address>
説明	EoMPLS宛先MACアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:DMAC "66-60-C2-35-D3-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:DMAC?
説明	EoMPLS宛先MACアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:DMAC?` → `"66-60-C2-35-D3-EF"`
注	

12.6.23 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:ETYPe <type>
説明	EoMPLS Ethertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:ETYP #H8100`
注	本コマンドは，MPLSとVLANが有効の場合のみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MPLS:ETHernet:ETYPe?
説明	EoMPLS Ethertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MPLS:ETH:ETYP?` → `#H8100`
注	

12.6.24 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM[:ENABle] <enable>
説明	マルチストリームMIM測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM[:ENABle]?
説明	マルチストリームMIM測定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM?` → `1`
注	

12.6.25 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:DEI <enable>
説明	B-TAG DEIビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:BTAG:DEI ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:DEI?
説明	B-TAG DEIビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:BTAG:DEI? → 1`
注	

12.6.26 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:PRiority <priority>
説明	B-TAG Priority (PCP)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:BTAG:PR 7`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:PRiority?
説明	B-TAG Priority (PCP)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:BTAG:PR? → 7`
注	

12.6.27 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:VID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:VID <vid>
説明	B-TAG Backbone VLAN IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<vid> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4095, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:BTAG:VID 1024`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:BTAG:VID?
説明	B-TAG Backbone VLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<vid> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:BTAG:VID?` → `1024`
注	

12.6.28 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:UCA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:UCA <enable>
説明	I-TAG UCA bitを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:UCA ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:UCA?
説明	I-TAG UCA bitを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:UCA?` → `1`
注	

12.6.29 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:DEI <enable>
説明	I-TAG DEI bitを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:DEI ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:DEI?
説明	I-TAG DEI bitを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:DEI?` → `1`
注	

12.6.30 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:PRiority <priority>
説明	I-TAG Priority (PCP)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)

次のページに続く...

...前のページから続く

	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:PR 7`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:PRiority?
説明	I-TAG Priority (PCP)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:PR?` → `7`
注	

12.6.31 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:SID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:SID <sid>
説明	I-TAG SIDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<sid> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 16777215, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:SID 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ITAG:SID?
説明	I-TAG SIDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<sid> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ITAG:SID?` → `1`
注	

12.6.32 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:SMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:SMAC <address>
説明	MIMの送信元MACアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ETH:SMAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:SMAC?
説明	MIMの送信元MACアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ETH:SMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.6.33 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:DMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:DMAC <address>
説明	MIMのMAC宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ETH:DMAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:DMAC?
説明	MIMのMAC宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ETH:DMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.6.34 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:ETYPe <type>
説明	カプセル化されたカスタマのEthernet Typeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ETH:ETYP #H8100`
注	本コマンドはMiMとVLANが有効のときに使用できます。 IPv4/IPv6が無効のときは :MAC:L3EType コマンドで設定します (12.6.13節)。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:MIM:ETHernet:ETYPe?
説明	カプセル化されたカスタマのEthernet Typeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:MIM:ETH:ETYP?` → `#H8100`
注	

12.6.35 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN[:ENABle] <enable>
説明	VLANを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN[:ENABle]?
説明	VLANが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<boolean> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN?` → `1`
注	

12.6.36 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LCount

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LCount <levels>
説明	アクティブなVLANレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LC 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LCount?
説明	アクティブなVLANレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LC?` → `2`
注	

12.6.37 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ID <number>
説明	VLAN IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4095, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:ID 1024`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ID?
説明	VLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:ID?` → `1024`
注	

12.6.38 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:CFI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:CFI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:CFI ON`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:DEI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:CFI? → 1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?`と同様です。

12.6.39 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:DEI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:DEI ON`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:CFI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:DEI? → 1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?`と同様です。

12.6.40 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority <priority>
説明	VLAN優先度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:PR 7`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority?
説明	VLAN優先度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:PR?` → 7
注	

12.6.41 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe <type>
説明	VLAN Ethertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）[1]
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200 *DEFault=#H8100*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:ETYP #H8100`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Mに対してのみ使用できます。Mはアクティブな VLANレベルの数から1引いた数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。以下の理由で，Ethertypeとして本コマンドをVLANレベルNに対して使用することはできません。 - IPv4またはIPv6が有効になっている場合、このレベルは、選択した上位レベルのプロトコルに従って自動的に設定されます。 - IPv4およびIPv6が無効になっている場合、このレベルは：MAC：L3ETypeコマンドによって設定されます（12.6.13節参照）。 MACレベルのEthertypeは、：MAC：ETYPeコマンドによって設定されます（12.6.12節参照）。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe?
説明	VLAN Ethertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VLAN:LEV1:ETYP?` → `#H8100`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。

12.6.42 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LLC[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LLC[:ENABle] <enable>
説明	LLC1を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:LLC ON`
注	LLCを無効にすると，自動的にSNAPも無効になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LLC[:ENABle]?
説明	LLC1が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:LLC?` → `1`
注	

12.6.43 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:SNAP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:SNAP[:ENABle] <enable>
説明	SNAPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:SNAP ON`
注	SNAPを有効にすると，自動的にLLCも有効になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:SNAP[:ENABle]?
説明	SNAPが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable > = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:SNAP?` → `1`
注	

12.6.44 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:L2Custom[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:L2Custom[:ENABle] <enable>

次のページに続く...

...前のページから続く

説明	L2カスタムを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:L2C ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:L2Custom[:ENABle]?
説明	L2カスタムが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<boolean> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:L2C? → 1`
注	

12.6.45 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4[:ENABle] <enable>
説明	IPv4を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4 ON`
注	本パラメータを有効にすると，IPv6が無効になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4[:ENABle]?
説明	IPv4が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4? → 1`
注	

12.6.46 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:SOURce <address>
説明	IPv4送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:SOUR "172.29.2.36"`
注	セパレータとして'.'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:SOURce?
説明	IPv4送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:SOUR?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.6.47 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:DESTination

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:DESTination <address>
説明	IPv4宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:DEST "172.29.2.36"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:DESTination?
説明	IPv4宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:DEST?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.6.48 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:GATeway[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:GATeway[:ENABle] <enable>
説明	IPv4ゲートウェイの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:GAT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:GATeway[:ENABle]?
説明	IPv4ゲートウェイが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:GAT?` → `1`
注	

12.6.49 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:GATeway:ADDRess

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:GATeway:ADDRess <address>
説明	IPv4デフォルトゲートウェイを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)

次のページに続く...

...前のページから続く

	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:GAT:ADDR "172.29.2.36"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:GATeway:ADDRess?
説明	IPv4デフォルトゲートウェイを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:GAT:ADDR?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.6.50 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:NETMask

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:NETMask <mask>
説明	IPv4ネットマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4ネットマスク
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:NETM "255.255.255.0"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:NETMask?
説明	IPv4ネットマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:NETM?` → `"255.255.255.0"`
注	

12.6.51 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:HOST

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:HOST <host>
説明	DNSが有効な場合に使用されるIPv4宛先ホスト名を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<host> = <STRING PROGRAM DATA> ホスト名（最大255文字）
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:HOST "www.anritsu.com"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:HOST?
説明	IPv4宛先ホスト名を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<host> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:HOST?` → `"www.anritsu.com"`
注	

12.6.52 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TTL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TTL <value>
説明	IPv4 Time to Liveを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:TTL 32`
注	IPv6コマンド`ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:HLIMit`（12.6.74節参照）と同じストレージパラメータを機器内部に設定します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TTL?
説明	IPv4 Time to Liveを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:TTL?` → `32`
注	

12.6.53 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TOS

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TOS <value>
説明	IPv4 DSCP/TOSバイトを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:TOS #HFF` `ETH:PORT1:STR1:IPV4:TOS 128`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TOS?
説明	IPv4 DSCP/TOSバイトを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:TOS?` → `255`
注	

12.6.54 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IDENtifier

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IDENtifier <value>
説明	IPv4 IDフィールドを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=65535, DEFault=43981*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IDEN #HABCD` `ETH:PORT1:STR1:IPV4:IDEN 12345`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:IDENtifier?
説明	IPv4 IDフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IDEN?` → `43981`
注	

12.6.55 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:AINCrement

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:AINCrement <enable>
説明	IPv4 IDフィールドの自動インクリメントを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:AINC OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:AINCrement?
説明	IPv4 IDフィールドの自動インクリメントが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:AINC?` → `0`
注	

12.6.56 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:MF

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:MF <boolean>
説明	IPv4 More Fragmentsフラグを設定またはクリアします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<boolean> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:MF 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:MF?
説明	IPv4 More Fragmentsフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<boolean> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:MF?` → `1`
注	

12.6.57 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:DF

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV4:DF <boolean>
説明	IPv4 Don't Fragmentフラグを設定またはクリアします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)

次のページに続く...

...前のページから続く

	<boolean> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:DF 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:DF?
説明	IPv4 Don't Fragmentフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<boolean> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:DF?` → `1`
注	

12.6.58 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:RES

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:RES <boolean>
説明	IPv4 Reservedフラグを設定またはクリアします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<boolean> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:RES 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:RES?
説明	IPv4 Reservedフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<boolean> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:RES?` → `0`
注	

12.6.59 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:PROTocol

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:PROTocol <value>
説明	IPv4プロトコルバイトを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=253*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:PROT #HFD` `ETH:PORT1:STR1:IPV4:PROT 17`
注	IPv6コマンド`ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:NHeader`（12.6.73節参照）と同じストレージパラメータを機器内部に設定します。 UDPまたはTCPが有効な場合，本コマンドにより設定される値は使用されません。代わりに，値11（UDP）または6（TCP）がIPv4ヘッダーに自動的に挿入されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:PROTocol?
説明	IPv4プロトコルバイトを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:PROT?` → `6`
注	

12.6.60 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TLENgth?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TLENgth?
説明	IPヘッダの全長フィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:TLEN?` → `62`
注	

12.6.61 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:CHECksum?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:CHECksum?
説明	IPヘッダのチェックサムフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<checksum> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:CHEC?` → `#HA2E3`
注	

12.6.62 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP[:ENABle] <enable>
説明	IGMPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP[:ENABle]?
説明	IGMPが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP?` → `1`
注	

12.6.63 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:VERSion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:VERSion <version>
説明	IGMPバージョンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V1: IGMPv1 V2: IGMPv2 V3: IGMPv3 *DEFault = V2*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:VERS V1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:VERSion?
説明	IGMPバージョンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<version> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:VERS?` → `V2`
注	

12.6.64 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:GROup[:ADDRess]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:GROup[:ADDRess] <address>
説明	IGMPグループアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:GRO "239.1.1.5"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:GROup[:ADDRess]?
説明	IGMPグループアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:GRO?` → `"239.1.1.5"`
注	

12.6.65 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:SOURce[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:SOURce[:ENABle] <enable>
説明	IGMPv3ソースアドレス指定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:SOUR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:SOURce[:ENABle]?
説明	IGMPv3ソースアドレス指定が使用されるかどうか問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:SOUR?` → `1`
注	

12.6.66 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:SOURce:ADDRess

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:SOURce:ADDRess <address>
説明	IGMPv3ソースアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:SOUR:ADDR "192.168.1.5"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:IGMP:SOURce:ADDRess?
説明	IGMPv3ソースアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV4:IGMP:SOUR:ADDR?` → `"192.168.1.5"`
注	

12.6.67 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS[:ENABle] <enable>
説明	DNSを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault* = *OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:DNS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS[:ENABle]?
説明	DNSが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DNS?` → `1`
注	

12.6.68 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS:PRIMary

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS:PRIMary <address>
説明	プライマリDNSサーバーアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:DNS:PRIM "172.29.2.36"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS:PRIMary?
説明	プライマリDNSサーバーアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DNS:PRIM?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.6.69 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS:SECondary

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS:SECondary <address>
説明	セカンダリDNSサーバーアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:DNS:SEC "172.29.2.37"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DNS:SECondary?
説明	セカンダリDNSサーバーアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DNS:SEC?` → `"172.29.2.37"`
注	

12.6.70 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6[:ENABle] <enable>
説明	IPv6を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6 ON`
注	本パラメータを有効にすると，IPv4が無効になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6[:ENABle]?
説明	IPv6が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6?` → `1`
注	

12.6.71 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:TCLass

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:TCLass <value>
説明	IPv6トラフィッククラスバイトを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:TCL #HFF` `ETH:PORT1:STR1:IPV6:TCL 128`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:TCLass?
説明	IPv6トラフィッククラスバイトを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:TCL?` → `255`
注	

12.6.72 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:FLABel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:FLABel <value>
説明	IPv6フローラベルフィールドを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1048575, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:FLAB #HFFFFF` `ETH:PORT1:STR1:IPV6:FLAB 1024`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:FLABel?
説明	IPv6フローラベルフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:FLAB?` → `1024`
注	

12.6.73 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:NHeader

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:NHeader <value>
説明	IPv6ネクストヘッダーフィールドを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=253*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:NH #HFF` `ETH:PORT1:STR1:IPV6:NH 128`
注	IPv4コマンド`ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:PROTocol`（12.6.59節参照）と同じストレージパラメータを機器内部に設定します。 UDPまたはTCPが有効な場合，本コマンドにより設定される値は使用されません。代わりに，値11（UDP）または6（TCP）がIPv6ヘッダーに自動的に挿入されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:NHeader?
説明	IPv6ネクストヘッダーフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:NH?` → `233`
注	

12.6.74 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:HLIMit

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:HLIMit <value>
説明	IPv6ホップリミットフィールドを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:HLIM 32`
注	IPv4コマンド`ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV4:TTL`（12.6.52節参照）と同じストレージパラメータを機器内部に設定します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:HLIMit?
説明	IPv6ホップリミットフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:HLIM?` → `32`
注	

12.6.75 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SOURce <address>
説明	IPv6送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SOUR "1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`

次のページに続く...

...前のページから続く

注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SOURce?
説明	IPv6送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SOUR?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.6.76 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:DESTination

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:DESTination <address>
説明	IPv6宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:DEST "1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:DESTination?
説明	IPv6宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:DEST?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.6.77 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:GATeway[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:GATeway[:ENABle] <enable>
説明	IPv6ゲートウェイの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:GAT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:GATeway[:ENABle]?
説明	IPv6ゲートウェイが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:GAT?` → `1`
注	

12.6.78 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:GATeway:ADDRess

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:GATeway:ADDRess <address>
説明	IPv6デフォルトゲートウェイを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:GAT:ADDR "1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:GATeway:ADDRess?
説明	IPv6デフォルトゲートウェイを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:GAT:ADDR?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.6.79 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:PREFix

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:PREFix <mask>
説明	IPv6プレフィックスマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6プレフィックスマスク
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:PREF "FFFF:FFFF:FFFF:FFFF:FFFF:FFFF:0000:0000"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:PREFix?
説明	IPv6プレフィックスマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:PREF?` → `"FFFF:FFFF:FFFF:FFFF:FFFF:FFFF:0000:0000"`
注	

12.6.80 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:ADDRconfig

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:ADDRconfig <mode>
説明	IPv6アドレス設定モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MANual: 手動 SLESs: ステートレス *DEFault = SLESs*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:ADDR SLES`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:ADDRconfig?
説明	IPv6アドレス設定モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:ADDR?` → `SLES`
注	

12.6.81 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:ADDRconfig:RESult?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:ADDRconfig:RESult?
説明	アドレス自動設定結果を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<result> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SUCCESS: 成功 TIMEOUT: タイムアウト
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:ADDR:RES?` → `TIMEOUT`
注	

12.6.82 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:IID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:IID <id>
説明	IPv6ステートレスのインタフェースIDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<id> = <STRING PROGRAM DATA> IDは16桁の16進数でなければなりません。
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:IID "00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:IID?
説明	IPv6ステートレスのインタフェースIDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<mode> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:IID?` → `"00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	

12.6.83 ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:IID:AUTO

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STRream<St>:IPV6:SLESs:IID:AUTO <enable>
説明	IPv6ステートレスのインタフェースIDの自動設定モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:IID:AUTO ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:IID:AUTO?
説明	IPv6ステートレスのインタフェースIDの自動設定モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:IID:AUTO?` → `1`
注	

12.6.84 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:LINKlocal?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:LINKlocal?
説明	リンクローカルアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:LINK?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.6.85 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:RAFLag?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:RAFLag?
説明	RAフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<flags> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:RAFL?` → `"0x00"`
注	

12.6.86 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:SRCMac?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:SRCMac?
説明	IPv6ステートレスMAC送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:SRCM?` → `"00-00-00-00-00-00"`
注	

12.6.87 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:PREFix?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:PREFix?
説明	IPv6ステートレスプレフィックスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<prefix> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:PREF?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.6.88 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:PRFLag?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:PRFLag?
説明	IPv6ステートレスプレフィックスフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<flags> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:PRFL?` → `"0x00"`
注	

12.6.89 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:LTIMe?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:LTIMe?
説明	IPv6ステートレスライフタイムを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<time> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:LTIM?` → `"Fri Jan 8 14:24:44 2010"`
注	

12.6.90 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:RENew

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:SLESs:RENew
説明	IPv6のステートレスアドレス解決を実行します。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:SLES:REN`
注	

12.6.91 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:PLENgth?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:PLENgth?
説明	IPヘッダーのペイロード長フィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:PLEN?` → `62`
注	

12.6.92 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD[:ENABle] <enable>
説明	MLDを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD[:ENABle]?
説明	MLDが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD?` → `1`
注	

12.6.93 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:VERSion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:VERSion <version>
説明	MLDバージョンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V1: MLDv1 V2: MLDv2 *DEFault = V1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:VERS V1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:VERSion?
説明	MLDバージョンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<version> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:VERS?` → `V1`
注	

12.6.94 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:GROup[:ADDRess]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:GROup[:ADDRess] <address>
説明	MLDグループアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6 address
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:GRO "FF05:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0333"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:GROupaddress?
説明	MLDグループアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:GRO?` → `"FF05:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0333"`
注	

12.6.95 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:SOURce[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:SOURce[:ENABle] <enable>
説明	MLDv2ソースアドレス指定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:SOUR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:SOURce[:ENABle]?
説明	MLDv2ソースアドレス指定が使用されるかどうか問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:SOUR?` → `1`
注	

12.6.96 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:SOURce:ADDRess

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:SOURce:ADDRess <address>
説明	MLDv2ソースアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6 address
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:SOUR:ADDR "2001:0001:0001:0001:0000:0000:0000:0005"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:IPV6:MLD:SOURce:ADDRess?
説明	MLDv2ソースアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:IPV6:MLD:SOUR:ADDR?` → `"2001:0001:0001:0001:0000:0000:0000:0005"`
注	

12.6.97 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:L3Custom[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:L3Custom[:ENABle] <enable>
説明	L3カスタムを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:L3C ON`
注	IPv4 または IPv6は無効になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:L3Custom[:ENABle]?
説明	L3カスタムが有効か問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:L3C?` → `1`
注	

12.6.98 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP[:ENABle] <enable>
説明	DHCPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault* = *OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP ON`
注	DHCPが有効な場合，新たなDHCP Discoverメッセージが送信されます。リースが取得されたかどうかを確認するには，クエリ`ETH:PORT1:STR1:DHCP:LET?`（12.6.102節参照）を使用します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP[:ENABle]?
説明	DHCPが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP?` → `1`
注	

12.6.99 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:RENew

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:RENew <enable>
説明	リンクが再確立されたときのDHCPリースの更新を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault* = *OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP:REN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:RENew?
説明	リンクが再確立されたときにDHCPリースが更新されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP:REN?` → `1`
注	

12.6.100 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:DNS

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:DNS <enable>

次のページに続く...

...前のページから続く

説明	DHCP経由でのDNSサーバー情報の取得を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP:DNS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:DNS?
説明	DNSサーバー情報がDHCP経由で取得されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP:DNS?` → `1`
注	

12.6.101 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:GATeway

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:GATeway <enable>
説明	DHCP経由でのゲートウェイ設定の取得を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP:GAT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:GATeway?
説明	ゲートウェイ情報がDHCP経由で取得されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP:GAT?` → `1`
注	

12.6.102 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:LETime?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:DHCP:LETime?
説明	現在のDHCPリース期限を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<time> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:DHCP:LET?` → `"Fri Jan 8 14:24:44 2010"`
注	DHCPが無効であるか，リースが取得されていない場合は，”N/A”が返されます。

12.6.103 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP[:ENABle] <enable>
説明	UDPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP[:ENABle]?
説明	UDPが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP?` → `1`
注	

12.6.104 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:SPORt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:SPORt <value>
説明	UDP送信元ポートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:SPOR 22`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:SPORt?
説明	UDP送信元ポートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:SPOR?` → `22`
注	

12.6.105 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:DPORt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:DPORt <value>
説明	UDP宛先ポートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:DPOR 22`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:DPORt?
説明	UDP宛先ポートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:DPOR?` → `22`
注	

12.6.106 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:LENGth?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:LENGth?
説明	UDPヘッダーの長さフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:LENG?` → `62`
注	

12.6.107 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:CNULl

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:CNULl <enable>
説明	NullへのUDPヘッダーチェックサムの強制設定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:CNUL ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:CNULl?
説明	NullへのUDPチェックサムの強制設定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:CNUL?` → `1`
注	

12.6.108 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:CHECksum?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UDP:CHECksum?
説明	UDPヘッダーのチェックサムフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<checksum> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:UDP:CHEC?` → `#HA2E3`
注	

12.6.109 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP[:ENABle] <enable>
説明	TCPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP[:ENABle]?
説明	TCPが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP? → 1`
注	

12.6.110 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:ACONnect

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:ACONnect <enable>
説明	自動TCP接続を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:ACON ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:ACONnect?
説明	自動TCP接続が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:ACON? → 1`
注	

12.6.111 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:LMODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:LMODe <enable>
説明	TCP listenモードを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:LMOD ON`
注	ACONnectを有効にする必要があります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:LMODe?
説明	TCP listenモードが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:LMOD?` → `1`
注	

12.6.112 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:SPORt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:SPORt <value>
説明	TCP送信元ポートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:SPOR 22`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:SPORt?
説明	TCP送信元ポートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:SPOR?` → `22`
注	

12.6.113 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:DPORt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:DPORt <value>
説明	TCP宛先ポートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:DPOR 22`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:DPORt?
説明	TCP宛先ポートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:DPOR?` → `22`
注	

12.6.114 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:SEQuence

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:SEQuence <value>
説明	TCPシーケンス番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4294967295, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:SEQ 123456`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:SEQuence?
説明	TCPシーケンス番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:SEQ?` → `123456`
注	

12.6.115 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:AINCrement

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:AINCrement <enable>
説明	TCPシーケンス番号の自動インクリメントを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:AINC ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:AINCrement?
説明	TCPシーケンス番号の自動インクリメントが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:AINC?` → `1`
注	

12.6.116 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:ACKNowledge

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:ACKNowledge <value>
説明	TCP ACK番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4294967295, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:ACKN 123456`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:ACKNowledge?
説明	TCP ACK番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:ACKN?` → `123456`
注	

12.6.117 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:REServed

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:REServed <value>
説明	TCP予約値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 63, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:RES 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:REServed?
説明	TCP予約値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:RES?` → `10`
注	

12.6.118 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FCWR

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FCWR <enable>
説明	TCP CWRフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FCWR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FCWR?
説明	TCP CWRフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FCWR?` → `1`
注	

12.6.119 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FECE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FECE <enable>
説明	TCP ECEフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FECE ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FECE?
説明	TCP ECEフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FECE?` → `1`
注	

12.6.120 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FURG

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FURG <enable>
説明	TCP URGフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FURG ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FURG?
説明	TCP URGフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FURG?` → `1`
注	

12.6.121 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FACK

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FACK <enable>
説明	TCP ACKフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FACK ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FACK?
説明	TTCP ACKフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FACK?` → `1`
注	

12.6.122 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FPSH

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FPSH <enable>
説明	TCP PSHフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FPSH ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FPSH?
説明	TCP PSHフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FPSH?` → `1`
注	

12.6.123 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FRST

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FRST <enable>
説明	TCP RSTフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FRST ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FRST?
説明	TCP RSTフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FRST?` → `1`
注	

12.6.124 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FSYN

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FSYN <enable>
説明	TCP SYNフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FSYN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FSYN?
説明	TCP SYNフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FSYN?` → `1`
注	

12.6.125 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FFIN

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FFIN <enable>
説明	TCP FINフラグを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FFIN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:FFIN?
説明	TCP FINフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:FFIN?` → `1`
注	

12.6.126 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:WINDow

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:WINDow <value>
説明	TCPウィンドウサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:WIND 1000`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:WINDow?
説明	TCPウィンドウサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:WIND?` → `1000`
注	

12.6.127 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:UPOinter

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:UPOinter <value>
説明	TCP緊急ポインタを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:UPO 1000`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:UPOinter?
説明	TCP緊急ポインタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:UPO?` → `1000`
注	

12.6.128 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:CHECksum?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:TCP:CHECksum?
説明	TCPヘッダーのチェックサムフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<length> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:TCP:CHEC?` → `#HA2E3`
注	

12.6.129 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:UTGenerator

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:UTGenerator <enable>
説明	BER測定の実行時にトランスミッタの自動開始を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:UTG ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:UTGenerator?
説明	BER測定の実行時にトランスミッタが自動的に開始されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:UTG?` → `1`
注	

12.6.130 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SEQuence

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SEQuence <enable>
説明	非フレーム化Ethernetの使用時にシーケンスチェックを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SEQ ON`
注	`FRAMed`が`OFF`の場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SEQuence?
説明	シーケンスチェックが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SEQ?` → `1`
注	

12.6.131 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure[:ENABled]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure[:ENABled] <enable>
説明	サービス中断測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM ON`
注	`FRAMed`が`ON`の場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure[:ENABled]?
説明	サービス中断測定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM?` → `1`
注	

12.6.132 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:DTYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:DTYPe <type>
説明	サービス中断測定のタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PACK: パケットベース測定 LOS: LOSベース測定
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:DTYP PACK`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:DTYPe?
説明	サービス中断測定のタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:DTYP?` → `PACK`
注	

12.6.133 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MLIMit

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MLIMit <value>
説明	最大限度を設定します。単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 5000000, DEFault = 50000*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:MLIM 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MLIMit?
説明	最大限度を問い合わせます。単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:MLIM?` → `10`
注	

12.6.134 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MDISruption

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MDISruption <value>
説明	最小中断フレームを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 5000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:MDIS 5`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:MDISruption?
説明	最小中断フレームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:MDIS?` → `5`
注	

12.6.135 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:EFPeriod

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:EFPeriod <value>
説明	LOSのエラーフリー認識期間を設定します。単位: ミリ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 100, DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:EFP 5`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure:EFPeriod?
説明	LOSのエラーフリー認識期間を問い合わせます。単位: ミリ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:SDM:EFP?` → `5`
注	

12.6.136 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds[:ENABle] <enable>
説明	BERシーケンスエラーしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:STHR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds[:ENABle]?
説明	BERシーケンスエラーしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:STHR?` → `1`
注	

12.6.137 ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds:VALue <value>
説明	シーケンスエラーのしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4294967295, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:STHR:VAL 100`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:STHResholds:VALue?
説明	シーケンスエラーのしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:BER:STHR:VAL?` → `10`
注	

12.6.138 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:PAYLoad

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:PAYLoad <pattern>
説明	ストリームペイロードパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<pattern> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FOX: 'Fox'パターン 5555: 'All-5s'パターン PRBS9: PRBS9シーケンス PRBS11: PRBS11シーケンス PRBS15: PRBS15シーケンス PRBS20: PRBS20シーケンス PRBS23: PRBS23シーケンス PRBS29: PRBS29シーケンス PRBS31: PRBS31シーケンス HFTest: HFテストパターン CRPAT: コンプライアントランダムパターン JTPAT: ジッタ許容値パターン

次のページに続く...

...前のページから続く

	SPAT: 電源ノイズテストシーケンス USER32BIT: 32ビットのユーザ定義パターン USER16BIT: 旧形式。後方互換性を保つ目的でのみ使用。（USER32BITと同じ） *DEFault = PRBS23*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:PAYL FOX`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:PAYLoad?
説明	ストリームペイロードパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<pattern> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:PAYL?` → `SPAT`
注	

12.6.139 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UP16

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UP16 <pattern>
説明	`PAYLoad`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字: '0'と'1' パターンは16文字でなければなりません。
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:UP16 "101101"`
注	このコマンドは，後方互換性を保つ目的でのみ使用し，問い合わせコマンドは利用できません。実際，新しい32ビットのユーザパターンは，このコマンドで設定します。

12.6.140 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UP32

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UP32 <pattern>
説明	`PAYLoad`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 2進数字'0'と'1'を使用してパターンを表します。 パターンは1文字から32文字までです。
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:UP32 "01101"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:UP32?` → `"01101"`
注	

12.6.141 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:PCMA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:PCMA <enable>
説明	CMA 3000と互換のあるPRBSパターンを発生させるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR:PCMA ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:PCMA?
説明	CMA 3000と互換のあるPRBSパターンを発生させるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR:PCMA? → 1`
注	

12.6.142 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:CROSsprbs

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:CROSsprbs <enable>
説明	フレーム間クロスパターンの有効または無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR:CROS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:CROSsprbs?
説明	フレーム間クロスパターンが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR:CROS? → 1`
注	

12.6.143 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency <enable>
説明	ストリームのレイテンシ測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:LAT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency?
説明	ストリームのレイテンシ測定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:LAT? → 1`
注	

12.6.144 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer <enable>
説明	ストリームのジッタ測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:JITT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer?
説明	ストリームのジッタ測定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:JITT?` → `1`
注	

12.6.145 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs <enable>
説明	マルチストリームのフレームロス測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs?
説明	マルチストリームフレームロス測定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS?` → `1`
注	

12.6.146 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	フレームロスしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds[:ENABle]?
説明	フレームロスしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR?` → `1`
注	

12.6.147 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:MODE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:MODE <mode>
説明	フレームロスしきい値モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<mode> = <NUMERIC PROGRAM DATA> COUNT: カウント数 RATE: 比率 *DEFault=COUNT*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR:MODE COUNT`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:MODE? <mode>
説明	フレームロスしきい値モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR:MODE?` → `COUNT`
注	

12.6.148 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:COUNt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:COUNt <value>
説明	フレームロスしきい値のカウント数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4294967295, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR:COUN 100`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:COUNt?
説明	フレームロスしきい値のカウント数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR:COUN?` → `100`
注	

12.6.149 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:RATio

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:RATio <ratio>
説明	フレームロスしきい値を%で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<ratio> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00000, MAXimum = 100.00000, DEFault = 0.00000*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR:RAT 10.00000`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:FLOSs:THResholds:RATio?
説明	フレームロスしきい値の比率の値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:FLOS:THR:RAT?` → `10.00000`
注	

12.6.150 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	レイテンシしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:LAT:THR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds[:ENABle]?
説明	レイテンシしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:LAT:THR?` → `1`
注	

12.6.151 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds:VALue <value>
説明	レイテンシしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 429496729.500, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:LAT:THR:VAL 100.000`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency:THResholds:VALue?
説明	レイテンシしきい値のレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:LAT:THR:VAL?` → `10.000`
注	

12.6.152 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	ジッタしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:JITT:THR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds[:ENABle]?
説明	ジッタしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:JITT:THR?` → `1`
注	

12.6.153 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds:VALue <value>
説明	ジッタしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 429496729.500, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:JITT:THR:VAL 100.00`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer:THResholds:VALue?
説明	ジッタしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:JITT:THR:VAL?` → `10.000`
注	

12.6.154 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:CCTimestamp

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:CCTimestamp <version>
説明	レイテンシおよびジッタのタイムスタンプの互換性を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V0906: V9.06以降 [1] V0100: V9.05以前 *DEFault = V0906*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR:TST:CCT V0906`
注	[1] MU100010A，MU100011A, MU104014A, MU104015A, MU104011Aの場合のみ有効になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:CCTimestamp?
説明	レイテンシおよびジッタのタイムスタンプの互換性を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STR:TST:CCT?` → `V0906`
注	

12.6.155 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:TSRC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:TSRC <source>
説明	タイムスタンプソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部 GPS: GPS R1PPS: 1PPS(外部基準10MHz) [1] RGPS: GPS(外部基準10MHz) [1] *DEFault = INTernal*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR:TST:TSRC GPS`
注	[1] MU100011A, MU104014A, MU104015A, MU104011Aの場合のみ有効になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:TSRC?
説明	タイムスタンプソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STR:TST:TSRC?` → `GPS`
注	

12.6.156 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:GCABle

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:GCABle <delay>
説明	GPSアンテナケーブルによる遅延時間を設定します。単位: ナノ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<delay> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1000000000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR:TST:GCAB 35`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:GCABle?
説明	GPSアンテナケーブルによる遅延補正時間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<delay> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR:TST:GCAB?` → `35`
注	

12.6.157 ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:SYNC?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:SYNC?
説明	タイムスタンプソースが同期対象に対して同期しているかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<sync> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR:TST:SYNC?` → `1`
注	

12.6.158 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:FIELd

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:FIELd <protocol>
説明	可変フィールドのプロトコル種別を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号 (1〜2)
	<protocol> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: オフ SMAC: 送信元MAC DMAC: 宛先MAC VLANx: VLAN (xはVLANレベル (1〜8)) BTAG: B-Tag VID ITAG: I-Tag SID MPLSx: MPLS (xはMPLSレベル (1〜8)) MIMDMAC: MiM(PBB) 宛先MAC EMDM: EoMPLS(MPLS-TP) 宛先MAC MIMSMAC: MiM(PBB) 送信元MAC EMSM: EoMPLS(MPLS-TP) 送信元MAC SIV4: 送信元IPv4 DIV4: 宛先IPv4 SIV6: 送信元IPv6 DIV6: 宛先IPv6 CUST: カスタムヘッダ PCID: PC_ID (2Byte) SEQID: SEQ_ID (2Byte) PCID4B: PC_ID (4Byte) SEQID4B: SEQ_ID (4Byte) RTCID: RTC_ID RSTID: RST_ID FLOWID: FLOW_ID ODRINFO: オーダリング情報 MSGHEAD: メッセージヘッダ SUBHEAD: サブヘッダ *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:FIEL SMAC`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:FIELd?
説明	可変フィールドのプロトコル種別を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
レスポンス	<protocol> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:FIEL?` → `SMAC`
注	

12.6.159 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:TYPE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:TYPE <type>
説明	可変フィールドのタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INCREMENT: Increment DECREMENT: Decrement RANDOM: Random *DEFault = INCREMENT*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:TYPE INCREMENT`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:TYPE?
説明	可変フィールドのタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:TYPE?` → `INCREMENT`
注	

12.6.160 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:OFFSet

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:OFFSet <offset>
説明	可変フィールドのオフセットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 127, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:OFFS 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:OFFSet?
説明	可変フィールドのオフセットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:OFFS?` → `1`
注	

12.6.161 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:LENGth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:LENGth <length>
説明	可変フィールドのフィールド長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 32, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:LENG 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:LENGth?
説明	可変フィールドのフィールド長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = Variable field Number (1-2)
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:LENG?` → `1`
注	

12.6.162 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STARt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STARt <start>
説明	可変フィールドの開始値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
	<start> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4294967295, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:STAR 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STARt?
説明	可変フィールドの開始値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
レスポンス	<start> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:STAR?` → `1`
注	

12.6.163 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:END

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:END <end>
説明	可変フィールドの終了値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
	<end> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4294967295, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:END 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:END?
説明	可変フィールドの終了値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
レスポンス	<end> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:END?` → `10`
注	

12.6.164 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STEP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STEP <step>
説明	可変フィールドのステップ値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 2147483648, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:STEP 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:VARiable<No>:STEP?
説明	可変フィールドのステップ値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<No> = 可変フィールドの番号(1〜2)
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:VAR1:STEP?` → `1`
注	

12.6.165 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:LENGth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:LENGth <length>
説明	カスタムヘッダ長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 2, MAXimum = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:CUST:LENG 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:LENGth?
説明	カスタムヘッダ長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:CUST:LENG?` → `2`
注	

12.6.166 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:DATa

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:DATa <data>

次のページに続く...

...前のページから続く

説明	カスタムヘッダのデータを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:CUST:DAT "33FF0011"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:CUSTom:DATa?
説明	カスタムヘッダのデータを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:CUST:DAT?` → `"33FF0011"`
注	

12.7 設定

12.7.1 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:AARP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:AARP <enable>
説明	受信したARPリクエストに対する応答を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:AARP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:AARP?
説明	受信したARPリクエストに対する応答の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:AARP? → 1`
注	

12.7.2 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ANDP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ANDP <enable>
説明	受信したNDPリクエストに対する応答を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:ANDP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ANDP?
説明	受信したNDPリクエストに対する応答が有効か無効かを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:AARP? → 1`
注	

12.7.3 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:APINg

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:APINg <enable>
説明	受信したPINGリクエストに対する応答を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:APIN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:APINg?
説明	受信したPINGリクエストに対する応答の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:APIN? → 1`
注	

12.7.4 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:RLFSignaling

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:RLFSignaling <enable>
説明	リンクフォルトシグナリングに対する応答を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:RLFS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:RLFSignaling?
説明	リンクフォルトシグナリングに対する応答の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:RLFS?` → `1`
注	

12.7.5 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACMA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACMA <enable>
説明	受信したCMA 3000構成フレームに対する応答を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:ACMA ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACMA?
説明	受信したCMA 3000構成フレームに対する応答の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:ACMA?` → `1`
注	

12.7.6 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:PLENenght

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:PLENenght <length>
説明	1Gbps以下の速度で予想されるプリアンブル長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 15, DEFault = 8*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:PLEN 8`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:PLENenght?
説明	1Gbps以下の速度で予想されるプリアンブル長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:PLEN?` → `8`
注	

12.7.7 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:IPViolations

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:IPViolations <enable>
説明	プリアンブル違反の無視を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:IPV ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:IPViolations?
説明	プリアンブル違反を無視するか問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:IPV?` → `1`
注	

12.7.8 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ILThreshold

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ILThreshold <length>
説明	IFG下位しきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 8, MAXimum = 27, DEFault = 12*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:ILT 12`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ILThreshold?
説明	IFG下位しきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:ILT?` → `12`
注	

12.7.9 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FIViolations

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FIViolations <enable>
説明	マスタ/スレーブクロック同期に起因するIFG違反のフィルタリングを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:FIV ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FIViolations?
説明	マスタ/スレーブクロック同期に起因するIFG違反のフィルタリングの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:FIV?` → `1`
注	

12.7.10 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:JFSize

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:JFSize <length>
説明	ジャンボフレームサイズの上限値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1518, MAXimum = 16000, DEFault = 9018*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:JFS 9018`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:JFSize?
説明	ジャンボフレームサイズの上限値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:JFS?` → `9018`
注	

12.7.11 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ENABle

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ENABle <enable>
説明	FEC デグレード SER ディテクションを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:ENAB ON`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ENABle?
説明	FEC デグレード SER ディテクションの有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:ENAB?` → `1`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

12.7.12 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:INTerval

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:INTerval <value>
説明	FECデグレードインターバルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 2, MAXimum = 65534, DEFault = 8192*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:INT 2`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:INTerval?
説明	FECデグレードインターバルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:INT?` → `2`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

12.7.13 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ACTivate:THReshold

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ACTivate:THReshold <value>
説明	FECデグレードアクティベートしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 65535, DEFault = 2780*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:ACT:THR 1`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:ACTivate:THReshold?
説明	FECデグレードアクティベートしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:ACT:THR?` → `1`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

12.7.14 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:DEACtivate:THReshold

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:DEACtivate:THReshold <value>
説明	FECデグレードデアクティベートしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 65535, DEFault = 1390*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:DEAC:THR 1`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:DEACtivate:THReshold?
説明	FECデグレードデアクティベートしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:DEAC:THR?` → `1`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

12.7.15 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:RDEGrade

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:RDEGrade <enable>
説明	リモートデグレードシグナルを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:RDEG ON`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FECDegrade:RDEGrade?
説明	リモートデグレードシグナルの有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:FECD:RDEG?` → `1`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

12.7.16 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ERFault

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ERFault <enable>
説明	オートネゴシエーション時のリモート障害の有効/無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:ERF ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ERFault?
説明	オートネゴシエーション時のリモート障害の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:ERF?` → `1`
注	

12.7.17 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FRESults

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FRESults <format>
説明	結果の形式を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<format> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SI: SIプレフィックス表記 ENG: エンジニアリング指数表記 SCI: 科学的指数表記 UNF: 不定形式 *DEFault = SI*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:FRES ENG`
注	GUIとレポートのみに影響します。本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:FRESults?
説明	結果の形式を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<format> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:FRES?` → `ENG`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.7.18 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACISetup

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACISetup <enable>
説明	測定時のインタフェース設定に対する変更許可を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:ACIS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ACISetup?
説明	測定時のインタフェース設定に対する変更許可の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:ACIS?` → `1`
注	

12.7.19 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ASTGenerator

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ASTGenerator <enable>
説明	測定が開始されるときのトラフィックジェネレータの自動開始を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:ASTG ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:ASTGenerator?
説明	測定が開始されるときのトラフィックジェネレータの自動開始の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:ASTG?` → `1`
注	

12.7.20 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring <enable>
説明	測定時のBERアラームのみの表示を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:OBAM ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring?
説明	測定時にBERアラームのみが表示されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:OBAM?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.7.21 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter <enable>
説明	レシーバでフレームフィルタへのアドレスの追加を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:IAFF OFF`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter?
説明	レシーバでフレームフィルタへのアドレスの追加が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:IAFF?` → `0`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.7.22 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames <enable>
説明	パターンエラーとしての消失フレームのカウントを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:CLF ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames?
説明	パターンエラーとしての消失フレームのカウントが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:CLF?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.7.23 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss <enable>
説明	フレームロスのカウントを表示または非表示にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:HID ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss?
説明	フレームロスのカウントが表示かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:BER:HID?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.7.24 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand[:ENABle] <enable>
説明	インバンド制御を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand[:ENABle]?
説明	インバンド制御が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB?` → `1`
注	

12.7.25 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword[:ENABle] <enable>
説明	インバンド制御のパスワードを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:PASS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword[:ENABle]?
説明	インバンド制御のパスワードが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:PASS?` → `1`
注	

12.7.26 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword:VALue <value>
説明	インバンド制御のパスワードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <value> = <STRING RESPONSE DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:PASS:VAL "Anritsu"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:PASSword:VALue?
説明	インバンド制御のパスワードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:PASS:VAL?` → `"Anritsu"`
注	

12.7.27 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:SOURce <address>
説明	インバンド制御のMAC送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:MAC:SOUR "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:SOURce?
説明	インバンド制御のMAC送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:MAC:SOUR?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.7.28 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:DEFault

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:DEFault <enable>
説明	インバンド制御のデフォルトの送信元MACアドレスの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:MAC:DEF ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:MAC:DEFault?
説明	インバンド制御のデフォルトの送信元MACアドレスが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:MAC:DEF?` → `1`
注	

12.7.29 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:SOURce <address>
説明	インバンド制御のIPv4送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:SOUR "172.29.2.36"`
注	セパレータとして'.'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:SOURce?
説明	インバンド制御のIPv4送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:SOUR?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.7.30 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:DHCP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:DHCP[:ENABle] <enable>
説明	インバンド制御のDHCPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:DHCP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:DHCP[:ENABle]?
説明	インバンド制御のDHCPが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:DHCP?` → `1`
注	

12.7.31 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:NETMask

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:NETMask <mask>
説明	インバンド制御のIPv4ネットマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4 netmask
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:NETM "255.255.255.0"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:NETMask?
説明	インバンド制御のIPv4ネットマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:NETM?` → `"255.255.255.0"`
注	

12.7.32 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway[:ENABle] <enable>
説明	インバンド制御のIPv4ゲートウェイの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:GAT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway[:ENABle]?
説明	インバンド制御のIPv4ゲートウェイが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:GAT?` → `1`
注	

12.7.33 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway:ADDRess

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway:ADDRess <address>
説明	インバンド制御のIPv4デフォルトゲートウェイを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:GAT:ADDR "172.29.2.36"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:IPV4:GATeway:ADDRess?
説明	インバンド制御のIPv4デフォルトゲートウェイを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:IPV4:GAT:ADDR?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.7.34 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LCount

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LCount <levels>
説明	インバンド制御のアクティブなVLANレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=2, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:VLAN:LC 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LCount?
説明	インバンド制御のアクティブなVLANレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:VLAN:LC?` → `2`
注	

12.7.35 ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LEVel<Lv>:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LEVel<Lv>:ID <number>
説明	インバンド制御のVLAN IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLAN level (1-N[1])
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4095, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:VLAN:LEV1:ID 1024`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.7.34節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SETTings:CINBand:VLAN:LEVel<Lv>:ID?
説明	インバンド制御のVLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLAN level (1-N)
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SETT:CINB:VLAN:LEV1:ID?` → `1024`
注	

12.8 フィルタ

各ポートで8つの独立したフィルタを設定可能です。この章で説明する8つのフィルタは，:FILTer<Ft> の <Ft> でフィルタ番号(1〜8)を指定することで識別されます。

12.8.1 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer[:ENABle] <enable>
説明	フィルタを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	ETH:PORT1:FILT ON
注	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer を省略した場合のノードとなります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer[:ENABle]?
説明	フィルタが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	ETH:PORT1:FILT? → 1
注	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer? を省略した場合のノードとなります。

12.8.2 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:RESet

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:RESet
説明	フィルタ設定をデフォルト値にリセットします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	ETH:PORT1:FILT:RES
注	本コマンドによりETHernet:PORT<Pt>:FILTer[:ENABle]は変更されません。

12.8.3 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:ENCapsulation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:ENCapsulation <ether-type>, <snap>, <llc>
説明	使用可能なカプセリングの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ether-type> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
	<snap> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
	<llc> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	ETH:PORT1:FILT:ENC ON, OFF, ON
注	すべてをオフに設定すると，カプセリングフィルタが無効になります。 カプセリングフィルタをアクティブにするには，8つの使用可能な汎用フィルタのうちの少なくとも1つを有効にする必要があります。汎用フィルタを有効にするには，ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>[:ENABle]コマンド（12.8.5参照）を使用します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:ENCapsulation?
説明	使用可能なカプセリングの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ether-type> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
	<snap> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
	<llc> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:ENC?` → `1, 0, 1`
注	

12.8.4 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:PROTocols

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:PROTocols <type>,<filter>[,<mask>]
説明	プロトコル種別のフィルタとマスクを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMAC: 送信元MAC DMAC: 宛先MAC EMSM: EoMPLS (MPLS-TP) 送信元MAC EMDM: EoMPLS (MPLS-TP) 宛先MAC MIMSMAC: MiM (PBB) 送信元MAC MIMDMAC: MiM (PBB) 宛先MAC BTAG: MiM (PBB) B-Tag ITAG: MiM (PBB) I-Tag SIV4: 送信元IPv4 DIV4: 宛先IPv4 SIV6: 送信元IPv6 HIV6: ホップ宛先IPv6 FIV6: 最終宛先IPv6 SPOR: 送信元TCP/UDPポート DPOR: 宛先TCP/UDPポート POFF: パターン/オフセット MPLSx: MPLS（xはMPLSレベル（1〜8）） VLANx: VLAN（xはVLANレベル（1〜8））
	<filter> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
	<mask> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:PROT MPLS4, ON` `ETH:PORT1:FILT:PROT MPLS4, ON, ON`
注	<mask>は<filter>が有効な場合のみ，有効にすることができます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:PROTocols? <type>
説明	プロトコル種別のフィルタとマスクが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<filter> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
	<mask> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:PROT? MPLS4` → `1, 1`
注	

12.8.5 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>[:ENABle] <enable>

次のページに続く...

...前のページから続く

説明	特定のフィルタを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）（12.8参照）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1 ON`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>`を省略した場合のノードとなります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>[:ENABle]?
説明	特定のフィルタが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1?` → `1`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>?`を省略した場合のノードとなります。

12.8.6 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SMAC <filter>[,<mask>]
説明	MAC送信元のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:SMAC "00-50-C2-35-D2-EF"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:SMAC "00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SMAC?
説明	MAC送信元のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:SMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	

12.8.7 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DMAC <filter>[,<mask>]
説明	MAC宛先のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:DMAC "00-50-C2-35-D2-EF"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:DMAC "00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DMAC?
説明	MAC宛先のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:DMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	

12.8.8 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMSMac

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMSMac <filter>[,<mask>]
説明	EoMPLS MAC送信元のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:EMSM "00-50-C2-35-D2-EF"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:EMSM "00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMSMac?
説明	EoMPLS MAC送信元のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:EMSM?` → `"00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	

12.8.9 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMDMac

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMDMac <filter>[,<mask>]
説明	EoMPLS MAC宛先のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:EMDM "00-50-C2-35-D2-EF"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:EMDM "00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:EMDMac?
説明	EoMPLS MAC宛先のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:EMDM?` → `"00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	

12.8.10 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:POFFset

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:POFFset <offset>
説明	パターンフィルタのパターンオフセットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 15956, DEFault = 2*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:POFF 3`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:POFFset?
説明	パターンフィルタのパターンオフセットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:POFF?` → `3`
注	

12.8.11 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:PATTern

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:PATTern <filter>[,<mask>]
説明	パターンフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum =* $2^{32}-1$*, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum =* $2^{32}-1$*, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:PATT 170` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:PATT #HAA, #HFF`
注	パターンが32ビットより短い場合は，32ビットの長さに達するまで'0'でパディングされます（"101"は"00000000000000000000000000000101"になります）。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:PATTern?
説明	パターンフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:PATT?` → `170, 256`
注	

12.8.12 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SPORt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SPORt <filter>[,<mask>]
説明	TCP/UDP送信元ポートのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:SPOR 81` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:SPOR 1, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SPORt?
説明	TCP/UDP送信元ポートのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:SPOR? → 1,1`
注	

12.8.13 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DPORt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DPORt <filter>[,<mask>]
説明	TCP/UDP宛先ポートのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:DPOR 81` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:DPOR 1,1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DPORt?
説明	TCP/UDP宛先ポートのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:DPOR? → 1,1`
注	

12.8.14 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV4

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV4 <filter>[,<mask>]
説明	IPv4送信元のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:SIV4 "192.168.0.1"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:SIV4 "192.168.0.1", "255.255.0.0"`
注	セパレータとして'.'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV4?
説明	IPv4送信元のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:SIV4?` → `"192.168.0.1", "255.255.0.0"`
注	

12.8.15 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DIV4

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DIV4 <filter>[,<mask>]
説明	IPv4宛先のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:DIV4 "192.168.0.1"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:DIV4 "192.168.0.1", "255.255.0.0"`
注	セパレータとして'.'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:DIV4?
説明	IPv4宛先のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:DIV4?` → `"192.168.0.1", "255.255.0.0"`
注	

12.8.16 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV6

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV6 <filter>[,<mask>]
説明	IPv6送信元のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:SIV6 "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:001F"`

次のページに続く...

...前のページから続く

	ETH:PORT1:FILT:FILT1:SIV6 "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000", "FFFF:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000"
注	セパレータとして':'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:SIV6?
説明	IPv6送信元のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	ETH:PORT1:FILT:FILT1:SIV6? → "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000", "FFFF:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000"
注	

12.8.17 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:HIV6

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:HIV6 <filter>[,<mask>]
説明	IPv6ホップ宛先のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	ETH:PORT1:FILT:FILT1:HIV6 "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:001F" ETH:PORT1:FILT:FILT1:HIV6 "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000", "FFFF:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000"
注	セパレータとして':'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:HIV6?
説明	IPv6ホップ宛先のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	ETH:PORT1:FILT:FILT1:HIV6? → "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000", "FFFF:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000"
注	

12.8.18 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:FIV6

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:FIV6 <filter>[,<mask>]
説明	IPv6最終宛先のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	ETH:PORT1:FILT:FILT1:FIV6 "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:001F" ETH:PORT1:FILT:FILT1:FIV6 "2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000", "FFFF:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000"
注	セパレータとして':'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:FIV6?
説明	IPv6最終宛先のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:FIV6?` → `"2002:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000", "FFFF:0000:0000:0000:0000:0000:0000:0000"`
注	

12.8.19 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:LABel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:LABel <filter>[,<mask>]
説明	MPLSレベルのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1048575, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1048575, DEFault = 1048575*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:LAB 10` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:LAB 10, 10`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:LABel?
説明	MPLSレベルのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:LAB?` → `10,10`
注	

12.8.20 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:EBITs

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:EBITs <filter>[,<mask>]
説明	MPLS Experimentalビットのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 7*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:EBIT 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:EBIT 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:EBITs?
説明	MPLS Experimentalビットのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:EBIT?` → `3,1`
注	

12.8.21 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:BOLStack

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:BOLStack <filter>[,<mask>]
説明	MPLSラベルBottom of Stackのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:BOLS 1` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:BOLS 1, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:BOLStack?
説明	MPLSラベルBottom of Stackのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:BOLS?` → `1,1`
注	

12.8.22 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:TTL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:TTL <filter>[,<mask>]
説明	MPLS TTLのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255, DEFault = 255*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:TTL 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:TTL 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MPLS<Lv>:TTL?
説明	MPLS TTLのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MPLS1:TTL?` → `3,1`
注	

12.8.23 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:ID <filter>[,<mask>]
説明	VLAN IDのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4095, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4095, DEFault = 4095*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:ID 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:ID 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:ID?
説明	VLAN IDのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:ID?` → `3,1`
注	

12.8.24 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:CFI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:CFI <filter>[,<mask>]
説明	VLAN CFIのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:CFI 1` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:CFI 1, 1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:DEI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:CFI?
説明	VLAN CFIのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:CFI?` → `3,1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:DEI?`と同様です。

12.8.25 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:DEI <filter>[,<mask>]
説明	VLAN DEIのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:DEI 1` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:DEI 1, 1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:CFI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:DEI?
説明	VLAN DEIのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:DEI?` → `3,1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:CFI?`と同様です。

12.8.26 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:PRiority <filter>[,<mask>]
説明	VLAN優先度のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 7*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:PR 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:PR 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:VLAN<Lv>:PRiority?
説明	VLAN優先度のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> =フィルタ番号（1〜8）
	<Lv> =レベル番号（1〜8）
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:VLAN1:PR?` → `3,1`
注	

12.8.27 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMSMac

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMSMac <filter>[,<mask>]
説明	送信元MiM MACアドレスのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMSM "00-50-C2-35-D2-EF"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMSM "00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMSMac?
説明	送信元MiM MACアドレスのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMSM?` → `"00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	

12.8.28 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMDMac

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMDMac <filter>[,<mask>]
説明	宛先MiM MACアドレスのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <STRING PROGRAM DATA>
	<mask> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMDM "00-50-C2-35-D2-EF"` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMDM "00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMDMac?
説明	宛先MiM MACアドレスのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <STRING RESPONSE DATA>
	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMDM?` → `"00-50-C2-35-D2-EF", "FF-FF-FF-FF-FF-FF"`
注	

12.8.29 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:ID <filter>[,<mask>]
説明	MiM B-タグVLAN ID フィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4095, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4095, DEFault = 4095*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:ID 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:ID 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:ID?
説明	MiM B-タグVLAN ID フィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:ID?` → `3,1`
注	

12.8.30 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:PRiority <filter>[,<mask>]
説明	MiM B-タグ優先順位(PCP)のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 7*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:PR 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:PR 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:PRiority?
説明	MiM B-タグVLAN ID フィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:PR?` → `3,1`
注	

12.8.31 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:DEI <filter>[,<mask>]
説明	MiM B-タグDEIのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:DEI 1` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:DEI 1, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMBTAG:DEI?
説明	MiM B-タグDEIのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMBTAG:DEI?` → `1,1`
注	

12.8.32 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:ID <filter>[,<mask>]
説明	MiM I-タグSID(Service ID)のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA>

次のページに続く...

...前のページから続く

	MINimum = 0, MAXimum = 16777215, DEFault = 0
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 16777215, DEFault = 16777215*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:ID 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:ID 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:ID?
説明	MiM I-タグSID(Service ID)のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:ID?` → `3,1`
注	

12.8.33 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:PRiority <filter>[,<mask>]
説明	MiM I-タグ優先順位(PCP)のフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 7*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:PR 3` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:PR 3, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:PRiority?
説明	MiM I-タグ優先順位(PCP)のフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:PR?` → `3,1`
注	

12.8.34 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:DEI <filter>[,<mask>]
説明	MiM I-タグDEIのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:DEI 1` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:DEI 1, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:DEI?
説明	MiM I-タグDEIのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:DEI?` → `1,1`
注	

12.8.35 ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:UCA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:UCA <filter>[,<mask>]
説明	MiM I-タグUCAのフィルタとマスクを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
	<filter> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 0*
	<mask> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:UCA 1` `ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:UCA 1, 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FILTer:FILTer<Ft>:MMITAG:UCA?
説明	MiM I-タグUCAのフィルタとマスクを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Ft> = フィルタ番号 (1〜8)
レスポンス	<filter> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<mask> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:FILT:FILT1:MMITAG:UCA?` → `1,1`
注	

12.9 しきい値

12.9.1 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	しきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:THR ON`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:THResholds`を省略した場合のノードとなります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle]?
説明	しきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:THR? → 1`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:THResholds?`を省略した場合のノードとなります。

12.9.2 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:SELect

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:SELect <type>, <enable>
説明	特定のしきい値の種類を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ALL: すべてのしきい値 UTIL: 使用率 THR: スループット ERR: エラーフレーム 測定しきい値: COL: コリジョン率 UNI: ユニキャストフレーム MULTI: マルチキャストフレーム BROAD: ブロードキャストフレーム PAUSE: ポーズフレーム FRAG: フラグメントフレーム UNDER: アンダーサイズフレーム OVER: オーバーサイズフレーム FCS: FCSエラーフレーム IFG: IFG違反 PRE: プリアンブル違反 DIFF: Tx-Rx間の差 DIFFO: DIFFと同じ OVRFCSERR: オーバーサイズかつ FCSエラーフレーム IPCHKSUM: IPチェックサムエラーフレーム *DEFault = ALL*
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:THR:SEL UTIL, ON`
注	測定しきい値は，測定の実行時にのみアクティブになります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:SELect? <type>
説明	特定のしきい値の種類が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:THR:SEL? UTIL` → `1`
注	

12.9.3 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:VALue <type>, <compare>, <value>
説明	特定のしきい値の種類に対応するレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> UTIL: 使用率[1] THR: スループット[2] ERR: エラーフレーム 測定しきい値: COL: コリジョン率 UNI: ユニキャストフレーム MULTI: マルチキャストフレーム BROAD: ブロードキャストフレーム PAUSE: ポーズフレーム FRAG: フラグメントフレーム UNDER: アンダーサイズフレーム OVER: オーバーサイズフレーム FCS: FCSエラーフレーム IFG: IFG違反 PRE: プリアンブル違反 DIFF: Tx-Rx間の差[3] DIFFO: DIFFと同じ OVRFCSERR: オーバーサイズかつ FCSエラーフレーム IPCHKSUM: IPチェックサムエラーフレーム
	<compare> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GT: より大きい LT: より小さい GTEQ: 以上 LTEQ: 以下 *DEFault = LT*
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 絶対値: 小数部なし，最大値$2^{31}-1$ パーセント値: 小数第一位まで，最大値100.0 *DEFault = 0, MINimum = 0* *Allowed Suffixes = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:THR:VAL UTIL, GT, 10.5PCT`
注	測定しきい値は，測定の実行時にのみアクティブになります。 [1]使用率ではパーセント値のみがサポートされます。 [2]スループットでは，小数第一位までの絶対値（MBPS単位）のみがサポートされ，最大値は10000.0です。 [3]DIFFは絶対値のみサポートしています。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:VALue? <type>
説明	特定のしきい値の種類に対応するレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<compare> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:THR:VAL? UTIL` → `GT, 10.5PCT`
注	

12.9.4 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe <ratio>
説明	FECシンボルエラーレートのしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ratio> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00, MAXimum = 1.00, DEFault = 0.00*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:THR:FEC:SYM:RAT 0.000015` `ETH:PORT1:THR:FEC:SYM:RAT 15e-06`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:SYMbolerror:RATe?
説明	FECシンボルエラーレートのしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ratio> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA> *MINimum = 0.00, MAXimum = 1.00, DEFault = 0.00*
例	`ETH:PORT1:THR:FEC:SYM:RAT?` → `15e-06`
注	

12.9.5 ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:CW:DISTribution

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:CW:DISTribution <value>
説明	This command sets the FEC CW Distribution thresholds.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <CHARACTER RESPONSE DATA> NONE: 無し 1-15: シンボルエラーカウント (1〜15) *DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:THR:FEC:CW:DIST 1`
注	このパラメータは400Gの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:THResholds:FEC:CW:DISTribution?
説明	This query returns FEC CW Distribution thresholds.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:THR:FEC:CW:DIST?` → `1`
注	

12.10 SyncE

12.10.1 ETHernet:SYNCe:PTHRough:FCAPture

文法	ETHernet:SYNCe:PTHRough:FCAPture <enable>
説明	ポートがパススルーモードにあるときにSyncEフレームキャプチャを有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNC:PTHR:FCAP OFF`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:SYNCe:PTHRough:FCAPture?
説明	ポートがパススルーモードにあるときにSyncEフレームキャプチャが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNC:PTHR:FCAP?` → `0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.10.2 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel[:ENABle] <enable>
説明	SSMメッセージ内の品質レベルの変更を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 ポート番号1は，ポート1からポート2へ送られるメッセージを表します。 ポート番号2は，ポート2からポート1へ送られるメッセージを表します。
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:PTHR:QLEV OFF`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLevel`を省略した場合のノードとなります。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel[:ENABle]?
説明	SSMメッセージ内の品質レベルの変更が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 ポート番号1は，ポート1からポート2へ送られるメッセージを表します。 ポート番号2は，ポート2からポート1へ送られるメッセージを表します。
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:PTHR:QLEV?` → `0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.10.3 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel:USER

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel:USER <level>
説明	SSMメッセージに挿入される品質レベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=15, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:PTHR:QLEV:USER 0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:PTHRough:QLEVel:USER?
説明	SSMメッセージに挿入される品質レベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:PTHR:QLEV:USER?` → `0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.10.4 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe[:ENABle] <enable>
説明	ポートに対してSyncEを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC ON`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe`を省略した場合のノードとなります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe[:ENABle]?
説明	SyncEが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC?` → `1`
注	

12.10.5 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MODE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MODE <mode>
説明	SyncE動作モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MONitor：非同期/モニタのみモード SYNChronous：アクティブ同期モード *DEFault = MONitor*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:MODE MON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MODE?
説明	SyncE動作モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:MODE?` → `SYNC`
注	

12.10.6 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:FCAPture

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:FCAPture <enable>
説明	SyncEフレームキャプチャを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:FCAP OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:FCAPture?
説明	SyncEフレームキャプチャが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:FCAP?` → `1`
注	

12.10.7 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:QLEVel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:QLEVel <qualityLevel>
説明	トランスミッタクロックの品質レベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<qualityLevel> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=15, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:QLEV 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:QLEVel?
説明	構成済みのクロック品質レベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<qualityLevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:QLEV?` → `0`
注	

12.10.8 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC <address>
説明	送信されたESMCメッセージのMAC送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:MAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC?
説明	送信されたESMCメッセージのMAC送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:MAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.10.9 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC:AUTO

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC:AUTO <automatic>
説明	送信元MACアドレスの自動生成を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<automatic> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ON:MACパラメータをデフォルトのMAC送信元アドレスの値にロックします。 OFF:MACパラメータ値のロックを解除します。 *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:MAC:AUTO ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:MAC:AUTO?
説明	送信元MACアドレスの自動生成が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<automatic> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:MAC:AUTO?` → `ON`
注	

12.10.10 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:EFLag

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:EFLag <behavior>
説明	SyncE イベントフラグの振る舞いを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DYNamic : イベントフラグビットは動的に設定されます。 ST0 : イベントフラグビットに0を設定します。 ST1 : イベントフラグビットに1を設定します。 *DEFault = DYNamic*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:EFL DYN`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:EFLag?
説明	SyncE イベントフラグの振る舞いを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:EFL?` → `DYN`
注	

12.10.11 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN[:ENABle] <enable>
説明	SynE のVLANを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN[:ENABle]?
説明	SyncE のVLANが有効か無効かを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:VLAN:SYNC?` → `1`
注	

12.10.12 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:ETYPe <type>
説明	SyncE VLAN 使用時の、MACヘッダのEthertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200 *DEFault=#H8100*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:ETYP #H8100`
注	本コマンドは、VLAN enabled On の時のみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:ETYPe?
説明	SyncE VLAN 使用時の、MACヘッダのEthertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:ETYP?` → `#H86DD`
注	本コマンドは、VLAN enabled On の時のみ使用できます。

12.10.13 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LCount

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LCount <levels>
説明	アクティブなVLANレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LC 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LCount?
説明	アクティブなVLANレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LC?` → `2`
注	

12.10.14 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ID <number>
説明	VLAN IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4095, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:ID 1024`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.10.13節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ID?
説明	VLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:ID?` → `1024`
注	

12.10.15 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:CFI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:CFI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:CFI 1`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.10.13節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:DEI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:CFI?` → `1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?`と同様です。

12.10.16 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:DEI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:DEI 1`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.10.13節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:CFI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:DEI?` → `1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?`と同様です。

12.10.17 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority <priority>
説明	VLAN優先度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:PR 7`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.10.13節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority?
説明	VLAN優先度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:PR?` → `7`
注	

12.10.18 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe <type>
説明	VLAN Ethertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200 *DEFault=#H8100*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:ETYP #H8100`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Mに対してのみ使用できます。Mはアクティブな VLANレベルの数から1引いた数を示します（12.10.13節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 Ethertypeとして本コマンドをVLANレベルNに対して使用することはできません。その理由は，VLANレベルNが，選択された上位プロトコルに従って自動的に設定されるためです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCe:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe?
説明	VLAN Ethertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:VLAN:LEV1:ETYP?` → `#H86DD`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.10.13節参照）。

12.11 Precision Time Protocol - IEEE 1588v2

12.11.1 ETHernet:PORT<Pt>:PTP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP[:ENABle] <enable>
説明	Precision Time Protocolを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP ON`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:PTP`を省略した場合のノードとなります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP[:ENABle]?
説明	Precision Time Protocolが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP?` → `1`
注	

12.11.2 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SONLy

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SONLy <enable>
説明	スレーブ専用クロックモードを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:SONL ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SONLy?
説明	スレーブ専用クロックモードが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:SONL?` → `1`
注	

12.11.3 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CAST

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CAST <cast>
説明	マルチキャスト/ユニキャストモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<cast> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MULTicast: マルチキャストモード UNICast: ユニキャストモード *DEFault = UNICast*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CAST DEF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CAST?
説明	マルチキャスト/ユニキャストモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<cast> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CAST?` → `MULT`
注	

12.11.4 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:UNEGotiate

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:UNEGotiate <enable>
説明	ユニキャストネゴシエーションを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:UNEG ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:UNEGotiate?
説明	ユニキャストネゴシエーションを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:UNEG?` → `1`
注	

12.11.5 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PROFile

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PROFile <profile>
説明	PTP プロファイルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<profile> = <CHARACTER PROGRAM DATA> UDEFined: ユーザ定義値を使用 G82651: G.8265.1 G82751: G.8275.1 G82752: G.8275.2 SMPTe: SMPTE 2059-2 *DEFault = UDEFined*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:PROF G82651`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PROFile?
説明	PTP プロファイルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<profile> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:PROF?` → `G82651`
注	

12.11.6 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DOMain

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DOMain <domain>
説明	PTPドメインIDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<domain> = <CHARACTER PROGRAM DATA>

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault: マルチキャスト用のデフォルトドメイン ALT1: マルチキャスト用の代替ドメイン1 ALT2: マルチキャスト用の代替ドメイン2 ALT3: マルチキャスト用の代替ドメイン3 UDEFault: ユニキャスト用のデフォルトドメイン 5〜255: 代替ユニキャストドメイン
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:DOM DEF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DOMain?
説明	PTPドメインIDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<domain> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:DOM?` → `DEF`
注	

12.11.7 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol <protocol>
説明	PTP通信に使用するトランスポートプロトコルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<protocol> = <CHARACTER PROGRAM DATA> IPV4:UDP IPv4 IPV6:UDP IPv6 IEEE:IEEE 802.3 *DEFault = IPV4*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TPR IPV6`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol?
説明	PTP通信に使用するトランスポートプロトコルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<protocol> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TPR?` → `IPV6`
注	

12.11.8 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC[:SOURce]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC[:SOURce] <address>
説明	PTP MAC送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC[:SOURce]?
説明	PTP MAC送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.11.9 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:AUTO

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:AUTO <automatic>
説明	PTP送信元MACアドレスの自動生成を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<automatic> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ON:MACパラメータをデフォルトのMAC送信元アドレスの値にロックします。 OFF:MACパラメータ値のロックを解除します。 *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:AUTO ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:AUTO?
説明	PTP送信元MACアドレスの自動生成が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<automatic> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:AUTO?` → `ON`
注	

12.11.10 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:DESTination

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:DESTination <address>
説明	PTP MAC宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:DEST "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。 `ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SONLy`が有効であり， かつ`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CAST`が`UNICast`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:DESTination?
説明	PTP MAC宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:DEST?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.11.11 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:SMULticast

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:SMULticast <address type>
説明	PTP マルチキャストMAC宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AUTO: デフォルトのマルチキャストMACアドレスを使用します。ピア遅延メカニズムのパケットのマルチキャストMACアドレスはIEEE1588v2の規格に準じて出力されます。 NONForwardable: 非フォワードパケット用マルチキャストアドレス 01-80-C2-00-00-0Eを使用します。G.8275.1用。 FORWardable: フォワードパケット用マルチキャストアドレス 01-1B-19-00-00-00を使用します。G.8275.1用。 *DEFault = AUTO*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:SMUL NONF`

次のページに続く...

...前のページから続く

注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:SMULticast?
説明	PTP マルチキャストMAC宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:SMUL?` → `FORW`
注	

12.11.12 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:ARP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:ARP
説明	PTPに使用するMACアドレスに対するARPを実行します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:ARP`
注	

12.11.13 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:ARP:RESult?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:ARP:RESult?
説明	PTPに使用するMACアドレスに対するARPが成功したか，またはタイムアウトしたかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<result> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SUCCESS: 成功 TIMEOUT: タイムアウト
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:ARP:RES?` → `SUCCESS`
注	

12.11.14 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:NDP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:NDP
説明	PTPに使用するMACアドレスに対するNDPを実行します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:NDP`
注	

12.11.15 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:NDP:RESult?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:MAC:NDP:RESult?
説明	PTPに使用するMACアドレスに対するNDPが成功したか，またはタイムアウトしたかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<result> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SUCCESS: 成功 TIMEOUT: タイムアウト
例	`ETH:PORT1:PTP:MAC:NDP:RES?` → `SUCCESS`
注	

12.11.16 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PTYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PTYPe <payload type>
説明	PTPのIPv6ヘッダーのペイロードタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<payload type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AUTO: ペイロード長は自動で設定されます。 NULL: ペイロード長は0が設定されます。 *DEFault = AUTO*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:PTYP NULL`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:PTYPe?
説明	PTPのIPv6ヘッダーのペイロードタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:PTYP? → NULL`
注	

12.11.17 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT <enable>
説明	拡張IPv6ヘッダーが有効か無効かを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT?
説明	拡張IPv6ヘッダーが有効か無効かを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT? → 1`
注	

12.11.18 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:TYPE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:TYPE <type>
説明	PTPのIPv6拡張ヘッダのタイプを指定します。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> HOP: Hop-by-Hop Options ROUTing: Routing(Type 0) DESTination: Destination Options
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT:TYPE HOP`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:TYPE?
説明	PTPのIPv6拡張ヘッダのタイプを問い合わせます。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT:TYPE?` → `HOP`
注	

12.11.19 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:LENGth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:LENGth <length>
説明	PTPのIPv6拡張ヘッダ長を指定します。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=6, MAXimum=254, DEFault=6*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT:LENG 6`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:LENGth?
説明	PTPのIPv6拡張ヘッダ長を問い合わせます。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT:LENG?` → `0`
注	

12.11.20 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:DATA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:DATA <data>
説明	PTPのIPv6拡張ヘッダのデータを指定します。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT:DATA "0123456789AB"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:EXT:DATA?
説明	PTPのIPv6拡張ヘッダのデータを問い合わせます。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:EXT:DATA?` → `"0123456789AB"`
注	

12.11.21 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:SOURce <address>
説明	PTP IPv4送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV4:SOUR "172.29.2.36"`
注	セパレータとして'.'のみが許可されます。 `ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol`が`IPV4`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:SOURce?
説明	PTP IPv4送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV4:SOUR?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.11.22 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:DESTination

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:DESTination <address>
説明	PTP IPv4宛先アドレスを設定します。ユニキャストスレーブモードで使用されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV4:DEST "172.29.2.36"`
注	セパレータとして'.'のみが許可されます。 `ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SONLy`が有効であり， かつ`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol`が`IPV4`に， また，`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CAST`が`UNICast`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV4:DESTination?
説明	PTP IPv4宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV4:DEST?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.11.23 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP[:ENABle] <enable>
説明	PTP IGMPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV4:IGMP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP[:ENABle]?
説明	PTP IGMPが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV4:IGMP?` → `1`
注	

12.11.24 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP:VERSion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP:VERSion <version>
説明	PTP IGMPバージョンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V1: IGMPv1 V2: IGMPv2 V3: IGMPv3 *DEFault = V2*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV4:IGMP:VERS V1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV4:IGMP:VERSion?
説明	PTP IGMPバージョンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<version> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV4:IGMP:VERS?` → `V2`
注	

12.11.25 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:SOURce <address>
説明	PTP IPv6送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV6:SOUR "1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol`が`IPV6`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:SOURce?
説明	PTP IPv6送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV6:SOUR?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.11.26 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:DESTination

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:DESTination <address>
説明	PTP IPv6宛先アドレスを設定します。ユニキャストスレーブモードで使用されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv6アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV6:DEST "1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SONLy`が有効であり， かつ`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol`が`IPV6`に， また，`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CAST`が`UNICast`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:IPV6:DESTination?
説明	PTP IPv6宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:IPV6:DEST?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.11.27 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:ADDRconfig

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:ADDRconfig <mode>
説明	PTP IPv6アドレス設定モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MANual: 手動 SLESs: ステートレス *DEFault = SLESs*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:ADDR SLES`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:ADDRconfig?
説明	PTP IPv6アドレス設定モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:ADDR?` → `SLES`
注	

12.11.28 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:ADDRconfig:RESult?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:ADDRconfig:RESult?
説明	PTP アドレス自動設定結果を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<result> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SUCCESS: アドレス設定成功 TIMEOUT: アドレス設定タイムアウト
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:ADDR:RES?` → `TIMEOUT`
注	

12.11.29 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID <mode>
説明	PTP IPv6ステートレスのインタフェースIDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <STRING PROGRAM DATA> IDは16桁の16進数でなければなりません。
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:IID "00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID?
説明	PTP IPv6ステートレスのインタフェースIDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:IID?` → `"00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	

12.11.30 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID:AUTO

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID:AUTO <enable>
説明	PTP IPv6ステートレスのインタフェースIDの自動設定モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:IID:AUTO ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:IID:AUTO?
説明	PTP IPv6ステートレスのインタフェースIDの自動設定モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:IID:AUTO?` → `1`
注	

12.11.31 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:LINKlocal?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:LINKlocal?
説明	PTP リンクローカルアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:LINK?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.11.32 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:RAFLag?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:RAFLag?
説明	PTP RAフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<flags> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:RAFL?` → `"0x00"`
注	

12.11.33 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:SRCMac?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:SRCMac?
説明	PTP IPv6ステートレスMAC送信元アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:SRCM?` → `"00-00-00-00-00-00"`
注	

12.11.34 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:PREFix?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:PREFix?
説明	PTP IPv6ステートレスプレフィックスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<prefix> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:PREF?` → `"1234:5678:9ABC:DEF0:1234:5678:9ABC:DEF0"`
注	

12.11.35 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:PRFLag?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:PRFLag?
説明	PTP IPv6ステートレスプレフィックスフラグを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<flags> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:PRFL?` → `"0x00"`
注	

12.11.36 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:LTIMe?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:LTIMe?
説明	PTP IPv6ステートレスライフタイムを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<time> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:LTIM?` → `"Fri Jan 8 14:24:44 2010"`
注	

12.11.37 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:RENew

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:SLESs:RENew
説明	PTP IPv6のステートレスアドレス解決を実行します。本コマンドは，レイヤ3にIPv6が指定されている場合のみ有効です。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:SLES:REN`
注	

12.11.38 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD[:ENABle] <enable>
説明	PTP MLDを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:MLD ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD[:ENABle]?
説明	PTP MLDが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:MLD?` → `1`
注	

12.11.39 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD:VERSion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD:VERSion <version>
説明	PTP MLDバージョンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA> V1: MLDv1 V2: MLDv2 *DEFault = V1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:MLD:VERS V1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IPV6:MLD:VERSion?
説明	PTP MLDバージョンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<version> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IPV6:MLD:VERS?` → `V2`
注	

12.11.40 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:EVENt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:EVENt <value>
説明	PTPイベントメッセージに使用するDSCP値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=63, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:DSCP:EVEN 0`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol`が`IPV4`または`IPV6`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:EVENt?
説明	PTPイベントメッセージに使用するDSCP値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:DSCP:EVEN?` → `0`
注	

12.11.41 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:NORMal

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:NORMal <value>
説明	（PTPイベントではなく）通常のPTPメッセージに使用するDSCP値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=63, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:DSCP:NORM 0`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TPRotocol`が`IPV4`または`IPV6`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:IP:DSCP:NORMal?
説明	（PTPイベントではなく）通常のPTPメッセージに使用するDSCP値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:IP:DSCP:NORM?` → `0`
注	

12.11.42 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling <tunneling>
説明	PTP通信に使用するトンネリングモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tunneling> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: トンネリングなし VLAN: VLAN MPLS: MPLS *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN NONE`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling?
説明	PTP通信に使用するトンネリングプロトコルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<tunneling> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN?` → `NONE`
注	

12.11.43 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LCount

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LCount <levels>
説明	アクティブなVLANレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LC 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LCount?
説明	アクティブなVLANレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LC?` → `2`
注	

12.11.44 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ID <number>
説明	VLAN IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4095, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:ID 1024`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ID?
説明	VLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:ID?` → `1024`
注	

12.11.45 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:CFI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:CFI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:CFI 1`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:DEI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:CFI?` → `1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?`と同様です。

12.11.46 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:DEI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:DEI 1`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:CFI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:DEI?` → `1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?`と同様です。

12.11.47 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority <priority>
説明	VLAN優先度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:PR 7`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。NはアクティブなVLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:PRiority?
説明	VLAN優先度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:PR?` → `7`
注	

12.11.48 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe <type>
説明	VLAN Ethertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N）[1]

次のページに続く...

...前のページから続く

	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200 *DEFault=#H8100*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV2:ETYP #H8100`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Mに対してのみ使用できます。Mはアクティブな VLANレベルの数から1引いた数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 Ethertypeとして本コマンドをVLANレベルNに対して使用することはできません。その理由は，VLANレベルNが，選択された上位プロトコルに従って自動的に設定されるためです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe?
説明	VLAN Ethertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル（1〜N[1]）
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:VLAN:LEV1:ETYP?` → `#H86DD`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。

12.11.49 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LCount

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LCount <levels>
説明	アクティブなMPLSレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LC 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LCount?
説明	アクティブなMPLSレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LC?` → `2`
注	

12.11.50 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:LABel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:LABel <label>
説明	MPLSラベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル（1〜N[1]）
	<label> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1048575, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LEV1:LAB 1048575`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します（12.32.81節参照）。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:LABel?
説明	MPLSラベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル（1〜N）
レスポンス	<label> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LEV1:LAB?` → `1048575`
注	

12.11.51 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs <value>
説明	MPLS Experimentalビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル（1〜N[1]）
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LEV1:EBIT 5`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します（12.32.81節参照）。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:EBITs?
説明	MPLS Experimentalビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル（1〜N）
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LEV1:EBIT?` → `5`
注	

12.11.52 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:TTL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:TTL <value>
説明	MPLS Time to Liveを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル（1〜N[1]）
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LEV1:TTL 32`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します（12.32.81節参照）。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TUNNeling:MPLS:LEVel<Lv>:TTL?
説明	MPLS Time to Liveを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル（1〜N）
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TUNN:MPLS:LEV1:TTL?` → `32`
注	

12.11.53 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture <enable>
説明	PTPフレームキャプチャを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FCAP OFF`
注	構成済みのドメインIDのフレームのみがキャプチャされます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture?
説明	PTPフレームキャプチャが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FCAP?` → `1`
注	

12.11.54 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture:DIRecotry

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture:DIRecotry <directory>
説明	PTPフレームキャプチャの保存先を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<directory> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FCAP:DIR "Internal/pcapdir"`
注	本コマンドが正しく認識されるためには，アプリケーションサーバが接続されている必要があります。 アプリケーションサーバはIdle状態である必要があります。 `Internal/` ディレクトリ，またはそのサブディレクトリを指定してください。 USBストレージデバイスがマウントされている場合は， `Usb/` ディレクトリを指定することが可能です。

次のページに続く...

...前のページから続く

	Usb/ を指定時に，USBストレージデバイスへのアクセスができない場合には，`Internal/`に保存されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FCAPture:DIRecotry?
説明	PTPフレームキャプチャの保存先を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FCAP:DIR?` → `"Internal/pcapdir"`
注	

12.11.55 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:ELOG

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:ELOG <enable>
説明	IEEE 1588クロックログでの拡張ロギングを有効または無効にします。送受信されたすべてのPTPメッセージがロギングされます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:ELOG OFF`
注	構成済みのドメインIDのフレームのみがキャプチャされます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:ELOG?
説明	IEEE 1588クロックログでの拡張ロギングが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:ELOG?` → `1`
注	

12.11.56 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SMODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SMODe <mode>
説明	PTPステップモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ONE:1ステップモード TWO:2ステップモード *DEFault = ONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:SMOD ON`
注	<mode> = `ONE`の場合は，`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DMEChanism`が`RRESponse`に強制設定されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SMODe?
説明	PTPステップモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:SMOD?` → `TW`
注	

12.11.57 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DMEChanism

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DMEChanism <mechanism>
説明	PTP遅延メカニズムを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mechanism> = <CHARACTER PROGRAM DATA> RRESponse: リクエスト/レスポンス遅延メカニズム PEER: ピア遅延メカニズム *DEFault = RRESponse*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:DMEC RRES`
注	<mechanism> = `PEER`の場合は，`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:SMODe`が`TWo`に強制設定されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:DMEChanism?
説明	PTP遅延メカニズムを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mechanism> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:DMEC?` → `RRES`
注	

12.11.58 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:SOURce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:SOURce <source>
説明	PTPクロックソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 機器の内部クロックを使用 GPS: アタッチGPSデバイスを基準時刻に使用 *DEFault = INTernal*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:SOUR INT`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:SOURce?
説明	PTPクロックソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:SOUR?` → `INT`
注	

12.11.59 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity <id>
説明	PTPクロックIDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <STRING PROGRAM DATA> IDは16桁の16進数でなければなりません。
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:IDEN "00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity?
説明	PTPクロックIDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:IDEN?` → `"00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	

12.11.60 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity:AUTO

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity:AUTO <automatic>
説明	PTP送信元MACアドレスからのIDの自動生成を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<automatic> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ON:IDパラメータをPTP MAC送信元アドレスの値にロックします。 OFF:IDパラメータ値のロックを解除します。 *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:IDEN:AUTO ON`
注	自動生成は，IEEE 1588v2の記述に従って実行されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:IDENtity:AUTO?
説明	PTP送信元MACアドレスからのIDの自動生成が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<automatic> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:IDEN:AUTO?` → `ON`
注	

12.11.61 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P1

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P1 <priority>
説明	PTPクロック優先度「優先度1」を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=255*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:P1 255`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P1?
説明	PTPクロック優先度「優先度1」を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:P1?` → `255`
注	

12.11.62 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P2

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P2 <priority>
説明	PTPクロック優先度「優先度2」を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=255*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:P2 255`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:P2?
説明	PTPクロック優先度「優先度2」を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:P2?` → `255`
注	

12.11.63 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:CLASs

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:CLASs <class>
説明	PTPクロッククラスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<class> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=255*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:CLAS 255`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:CLASs?
説明	PTPクロッククラスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<class> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:CLAS?` → `255`
注	

12.11.64 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy <accuracy>
説明	PTPクロックの精度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<accuracy> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NS25: 25ナノ秒 NS100: 100ナノ秒 NS250: 250ナノ秒 US1: 1マイクロ秒 US2: 2.5マイクロ秒 US10: 10マイクロ秒 US25: 25マイクロ秒 US100: 100マイクロ秒 US250: 250マイクロ秒 MS1: 1ミリ秒 MS2: 2.5ミリ秒 MS10: 10ミリ秒 MS25: 25ミリ秒 MS100: 100ミリ秒 MS250: 250ミリ秒 S1: 1秒 S10: 10秒 PS10: 10秒を上回る UNKNown: 精度不明 USER: ユーザ定義値を使用 EPRTC: ePRTCを接続したT-GM[1] CPRTC: PRTCを接続したT-GM[1] NPRTC: PRTCを接続していないT-GM，またはT-BC[1] *DEFault = UNKNown*

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:ACC UNKN`
注	[1] G.8275.1またはG.8275.2の時に使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy?
説明	PTPクロックの精度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<accuracy> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:ACC?` → `UNKN`
注	

12.11.65 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy:USER

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy:USER <value>
説明	ユーザ定義のPTPクロックの精度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=254*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:ACC:USER 0`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy`が`USER`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:ACCuracy:USER?
説明	ユーザ定義のPTPクロックの精度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:ACC:USER?` → `254`
注	

12.11.66 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce <source>
説明	PTPクロックの時刻ソース値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<source> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ATOMic: 原子時計 GPS: GPSクロック TRADio: 地上無線 PTP: PTPクロック NTP: NTPクロック HSET: ハンドセット OTHer: その他 IOSCillator: 内部オシレータ SARB: SMPTE (ARB) SLOCal: SMPTE (ローカル) USER: ユーザ定義値を使用 *DEFault = IOSCillator*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:TSO IOSC`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce?
説明	PTPクロックの時刻ソース値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<source> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:TSO?` → `IOSC`
注	

12.11.67 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce:USER

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce:USER <value>
説明	ユーザ定義のPTPクロックの時刻ソース値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=160*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:TSO:USER 255`
注	`ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce`が`USER`に設定されている場合に使用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:CLOCk:TSOurce:USER?
説明	ユーザ定義のPTPクロックの時刻ソース値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:CLOC:TSO:USER?` → `255`
注	

12.11.68 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:AINTerval

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:AINTerval <interval>
説明	PTPタイミングアナウンス間隔を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FS8:1/8秒 FS4:1/4秒 FS2:1/2秒 S05:1/2秒（後方互換性を保つ目的でのみ使用） S1:1秒 S2:2秒 S4:4秒 S8:8秒 S16:16秒 S32:32秒 *DEFault = S2*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:AINT S2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:AINTerval?
説明	PTPタイミングアナウンス間隔を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:AINT?` → `S1`
注	

12.11.69 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:ATIMeout

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:ATIMeout <intervals>
説明	PTPタイミングアナウンスタイムアウト値を設定します。単位: アナウンス間隔数
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<intervals> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=2, MAXimum=255, DEFault=3*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:ATIM 3`
注	実際のタイムアウト期間は，`ATIMeout`に`AINTerval`を乗算した値になります。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:ATIMeout?
説明	PTPタイミングアナウンスタイムアウト値を問い合わせます。単位: アナウンス間隔数
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<intervals> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:ATIM?` → `3`
注	

12.11.70 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UOFFset

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UOFFset <offset>
説明	UTC時刻とPTP/TAI時刻間の公称オフセットを設定します。 UTC時刻とPTP/TAI時刻間の変換および比較に使用されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-32768, MAXimum=32767, DEFault=35*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:UOFF 35`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UOFFset?
説明	UTC時刻とPTP/TAI時刻間の公称オフセットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:UOFF?` → `34`
注	

12.11.71 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:SINTerval

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:SINTerval <interval>
説明	PTPタイミング同期間隔を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FS128:1/128秒 FS64:1/64秒 FS32:1/32秒 FS16:1/16秒 FS8:1/8秒 FS4:1/4秒 FS2:1/2秒 S05:1/2秒（後方互換性を保つ目的でのみ使用） S1:1秒 S2:2秒 S4:4秒 S8:8秒

次のページに続く...

...前のページから続く

	S16:16秒 S32:32秒 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:SINT S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:SINTerval?
説明	PTPタイミング同期間隔を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:SINT?` → `S1`
注	

12.11.72 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:DRINterval

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:DRINterval <interval>
説明	PTPタイミング遅延リクエスト間隔を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FS128: 1/128 秒 FS64: 1/64 秒 FS32: 1/32 秒 FS16: 1/16秒 FS8: 1/8秒 FS4: 1/4秒 FS2: 1/2秒 S05: 1/2秒（後方互換性を保つ目的でのみ使用） S1: 1秒 S2: 2秒 S4: 4秒 S8: 8秒 S16: 16秒 S32: 32秒 DISabled: 単方向操作を使用（遅延リクエスト/レスポンスの無効化） *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:DRIN S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:DRINterval?
説明	PTPタイミング遅延リクエスト間隔を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:DRIN?` → `S1`
注	

12.11.73 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UDURation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UDURation <timeout>
説明	PTPタイミングユニキャスト期間を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeout> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 60, MAXimum = 1000, DEFault = 300*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:UDUR 300`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:UDURation?
説明	PTPタイミングユニキャスト期間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:UDUR?` → `300`
注	

12.11.74 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:GCABle

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:GCABle <delay>
説明	GPSアンテナケーブルによるUTC時刻の遅延時間を設定します。 単位: ナノ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<delay> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1000000000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:GCAB 35`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:TIMing:GCABle?
説明	GPSアンテナケーブルによるUTC時間からの遅延補正時間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<delay> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:TIM:GCAB?` → `35`
注	

12.11.75 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld?
説明	flagFieldを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI?` → `#H0000`
注	

12.11.76 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:AMFLag

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:AMFLag <enable>
説明	flagFieldのalternateMasterFlagを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:AMFL OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:AMFLag?
説明	flagFieldのalternateMasterFlagを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:AMFL?` → `0`
注	

12.11.77 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L61

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L61 <enable>
説明	flagFieldのleap61を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:L61 OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L61?
説明	flagFieldのleap61を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:L61?` → `0`
注	

12.11.78 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L59

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L59 <enable>
説明	flagFieldのleap59を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:L59 OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:L59?
説明	flagFieldのleap59を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:L59?` → `0`
注	

12.11.79 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:CUOValid

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:CUOValid <enable>
説明	flagFieldのcurrentUtcOffsetValidを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:CUOV OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:CUOValid?
説明	flagFieldのcurrentUtcOffsetValidを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:CUOV?` → `0`
注	

12.11.80 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:PTIMescale

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:PTIMescale <enable>
説明	flagFieldのptpTimescaleを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:PTIM OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:PTIMescale?
説明	flagFieldのptpTimescaleを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:PTIM?` → `0`
注	

12.11.81 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:TTRaceable

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:TTRaceable <enable>
説明	flagFieldのtimeTraceableを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:TTR OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:TTRaceable?
説明	flagFieldのtimeTraceableを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:TTR?` → `0`
注	

12.11.82 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:FTRaceable

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:FTRaceable <enable>
説明	flagFieldのfrequencyTraceableを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:FTR OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:FTRaceable?
説明	flagFieldのfrequencyTraceableを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:FTR?` → `0`
注	

12.11.83 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:SUNCertain

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:SUNCertain <enable>
説明	flagFieldのsynchronizationUncertainを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:SUNC OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:FFIeld:SUNCertain?
説明	flagFieldのsynchronizationUncertainを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:FFI:SUNC?` → `0`
注	

12.11.84 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv <enable>
説明	PTP プロファイルオプションのINTERFACE RATE TLV を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:POPT:IRTL OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv?
説明	PTP プロファイルオプションのINTERFACE RATE TLV を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:POPT:IRTL?` → `0`
注	

12.11.85 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv:SPEed

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv:SPEed <speed>
説明	PTP プロファイルオプションのINTERFACE RATE TLV 速度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<speed> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 10M: 10Mbps 100M: 100Mbps 1G: 1Gbps 10G: 10Gbps 25G: 25Gbps 40G: 40Gbps 100G: 100Gbps *DEFault = 10M*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:PTP:POPT:IRTL:SPE 10G`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:POPTions:IRTLv:SPEed?
説明	PTP プロファイルオプションのINTERFACE RATE TLV 速度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<speed> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:PTP:POPT:IRTL:SPE? → 10G`
注	

12.11.86 ETHernet:PORT<Pt>:PTP:LOG?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:PTP:LOG?
説明	ロギングされたPTPイベントのリストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<log> = <STRING RESPONSE DATA>

例	`ETH:PORT1:PTP:LOG? →`
	`"`
	`10:25:26.729 IEEE1588v2 ENABLED`
	`10:25:26.729 Wall Clock:  10:26:00.000099450`
	`10:25:26.740 Master:  0050FFFEC235D2E:0`
	`10:25:26.740 Master:  cls:255 acc:254 var:4d2c`
	`10:25:26.740 Master:  prio1:255 prio2:255`
	`10:25:26.740 Clock State:  LISTENING`
	`"`

注	リストが空の場合は，実行エラーがレポートされます。

12.12 ポート1設定に追従

12.12.1 ETHernet:FOLLow:TRAFfic

文法	ETHernet:FOLLow:TRAFfic <enable>
説明	テスト設定-”ジェネレータ”で，PORT2のトラフィック設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:TRAF ON`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:TRAFfic?
説明	テスト設定-”ジェネレータ”で，PORT2のトラフィック設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:TRAF? → 1`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.2 ETHernet:FOLLow:STReam<St>

文法	ETHernet:FOLLow:STReam<St> <enable>
説明	PORT2ストリーム<St>の”ストリーム-プロファイル”，”ストリーム-測定設定”の設定を，PORT1ストリーム<St>と同じにします。
パラメータ	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:STR2 ON`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:STReam<St>?
説明	PORT2ストリーム<St>の”ストリーム-プロファイル”，”ストリーム-測定設定”の設定が，PORT1ストリーム<St>と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:STR1? → 0`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.3 ETHernet:FOLLow:GATeway<St>

文法	ETHernet:FOLLow:GATeway<St> <enable>
説明	PORT2ストリーム<St>のゲートウェイ設定をPORT1ストリーム<St>と同じにします。
パラメータ	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:GAT1 OFF`
注	ETHernet:FOLLow:STReam<St>が有効の場合のみ本コマンドは有効です。本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:GATeway<St>?
説明	PORT2ストリーム<St>のゲートウェイ設定がPORT1ストリーム<St>と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:GAT1?` → `0`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.4 ETHernet:FOLLow:SETTings

文法	ETHernet:FOLLow:SETTings <enable>
説明	PORT2の"設定" (受信フレーム設定，レシーバ設定，インバンド制御設定，その他)をPORT1と同じにします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:SETT ON`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:SETTings?
説明	PORT2の"設定" (受信フレーム設定，レシーバ設定，インバンド制御設定，その他)がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:SETT?` → `1`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.5 ETHernet:FOLLow:FILTer

文法	ETHernet:FOLLow:FILTer <enable>
説明	PORT2のフィルタ設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:FILT OFF`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:FILTer?
説明	PORT2のフィルタ設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:FILT?` → `0`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.6 ETHernet:FOLLow:THResholds

文法	ETHernet:FOLLow:THResholds <enable>
説明	PORT2のしきい値設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:THR ON`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:THResholds?
説明	PORT2のしきい値設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:THR?` → `1`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.7 ETHernet:FOLLow:SYNCe

文法	ETHernet:FOLLow:SYNCe <enable>
説明	PORT2のSyncE設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:SYNC ON`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:SYNCe?
説明	PORT2のSyncE設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:SYNC?` → `1`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.8 ETHernet:FOLLow:PTP

文法	ETHernet:FOLLow:PTP <enable>
説明	PORT2のPrecision Time Protocol設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:FOLL:PTP ON`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

文法	ETHernet:FOLLow:PTP?
説明	PORT2のPrecision Time Protocol設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:FOLL:PTP?` → `1`
注	本コマンドはCMA3000と互換性があります。

12.12.9 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:TRAFfic

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:TRAFfic <enable>
説明	テスト設定-”ジェネレータ”で，PORT<Pt>のトラフィック設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:TRAF ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:TRAFfic?
説明	テスト設定-”ジェネレータ”で，ポート<Pt>のトラフィック設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:TRAF?` → `1`
注	

12.12.10 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:STReam<St>

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:STReam<St> <enable>
説明	PORT<Pt>ストリーム<St>の”ストリーム-プロファイル”，”ストリーム-測定設定”の設定を，PORT1ストリーム<St>と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:STR1 ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:STReam<St>?
説明	PORT<Pt>ストリーム<St>の”ストリーム-プロファイル”，”ストリーム-測定設定”の設定が，PORT1ストリーム<St>と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:STR1?` → `1`
注	

12.12.11 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:GATeway<St>

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:GATeway<St> <enable>
説明	PORT<Pt>ストリーム<St>のゲートウェイ設定をPORT1ストリーム<St>と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2〜4)
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:GAT1 OFF`
注	ETH:PORT<Pt>:FOLLow:STReam<St>が有効の場合のみ本コマンドは有効です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:GATeway<St>?
説明	PORT<Pt>ストリーム<St>のゲートウェイ設定がPORT1ストリーム<St>と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<St> = ストリーム番号 (1〜16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:GAT1?` → `0`
注	

12.12.12 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SETTings

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SETTings <enable>
説明	PORT<Pt>の設定 (受信フレーム設定，レシーバ設定，インバンド制御設定，その他) をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:SETT ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SETTings?
説明	PORT<Pt>の設定 (受信フレーム設定，レシーバ設定，インバンド制御設定，その他) がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:SETT?` → `1`
注	

12.12.13 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:FILTer

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:FILTer <enable>
説明	PORT<Pt>のフィルタ設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:FILT OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:FILTer?
説明	PORT<Pt>のフィルタ設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:FILT?` → `0`
注	

12.12.14 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds <enable>
説明	PORT<Pt>のしきい値設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:THR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds?
説明	PORT<Pt>のしきい値設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:THR?` → `1`
注	

12.12.15 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SYNCe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SYNCe <enable>
説明	PORT<Pt>のSyncE設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:SYNC ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:SYNCe?
説明	PORT<Pt>のSyncE設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:SYNC?` → `1`
注	

12.12.16 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:PTP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:PTP <enable>
説明	PORT<Pt>のPrecision Time Protocol (IEEE 1588v2) 設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:PTP ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:PTP?
説明	PORT<Pt>のPrecision Time Protocol (IEEE 1588v2) 設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号（2〜4）
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:PTP?` → `1`
注	

12.12.17 ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:WAN

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:WAN <enable>
説明	Port<Pt>のWAN設定をPORT1と同じにします.
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2〜4)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT2:FOLL:WAN ON`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:FOLLow:WAN?
説明	Port<Pt>のWAN設定をPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2〜4)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT2:FOLL:WAN?` → `1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.13 アラーム/エラー挿入

12.13.1 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm <alarm>
説明	挿入アラームの状態を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarm> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: アラームなし LINK: リンクなし REM: リモート障害 LF: ローカル障害[1] *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:ALAR LINK`
注	[1]アクティブなインタフェースとして10Gを必要とします。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm?
説明	挿入アラームの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarm> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:ALAR?` → `LINK`
注	

12.13.2 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor <error>
説明	挿入エラーの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<error> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: エラーなし IFG: IFG[1] FCS: FCS PRE: プリアンブル PAUS: PAUSEフレーム IPCS: 不正なIPチェックサム FRAG: フラグメントIP L4CS: 不正なレイヤ4チェックサム PRBS: PRBSビットエラー BSEQ: BERシーケンスエラー SYMB: エラーシンボル/無効な10Gブロック[2] FSYMB: FEC シンボルエラー FSKIP: フレームスキップエラー *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:ERR L4CS`
注	[1]10Gbpsが有効な場合は利用できません。 [2]10Gが有効な場合は，エラーシンボルの代わりに無効な10Gブロックが挿入されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor?
説明	挿入エラーの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<error> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:ERR?` → `L4CS`
注	

12.13.3 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion <mode>
説明	エラー挿入モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: オフ MANual: 手動 B1: 1秒ごとのバースト B10: 10秒ごとのバースト BE2: バースト· 1E-02 BE3: バースト· 1E-03 BE4: バースト· 1E-04 BE5: バースト· 1E-05 BE6: バースト· 1E-06 BE7: バースト· 1E-07 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:EINS MAN`
注	MANualに設定されている場合, エラーは SYST:STIM:INS(2.3.48節参照) で挿入できます。 BE2〜BE7はPRBSビットエラーでのみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion?
説明	エラー挿入モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:EINS? → MAN`
注	

12.13.4 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength <length>
説明	エラーバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1*[1], *MAXimum = 65535*[1], *DEFault = 1*[1]
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:EBL 128`
注	[1]以下のエラーの種類では，別のMINimum，MAXimum，およびDEFault値が使用されます。 IFG: *MINimum = 2, MAXimum = 100, DEFault = 2* FRAG: *MINimum = 2, MAXimum = 5, DEFault = 2* PRBS: *MINimum = 1, MAXimum = 255, DEFault = 1* BSEQ: *MINimum = 2, MAXimum = 2, DEFault = 2*

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength?
説明	エラーバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:EBL? → 128`
注	

12.13.5 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:FEC:ERRor:LANE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:FEC:ERRor:LANE <content>
説明	レーン番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B1111, DEFault=#B0000*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:FEC:ERR:LANE #B1001` このコマンドはlane 0, 3にエラーを挿入します。
注	このコマンドは100/400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:FEC:ERRor:LANE?
説明	レーン番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<content> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:FEC:ERR:LANE?` → `#B0000`
注	このコマンドは100/400Gで使用できます。

12.13.6 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ALARm

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ALARm <alarm>
説明	WAN Stimuliアラームの状態を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarm> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: アラームなし LOS: 信号の消失 LOF: フレームの消失 OOF: 重大エラーフレーム/Out Of Frame STIM: セクション/Muxセクショントレース識別子の不一致 LAIS: ライン/Muxセクション-アラーム表示信号 LRDI: ライン/Muxセクション-リモート欠陥表示 PAIS: パス/管理ユニット-アラーム表示信号 PLOP: パス/管理ユニット-ポインタの消失 PTIM: パス/ハイオーダパス-トレース識別子の不一致 PPLM: パス/ハイオーダパス-ペイロードラベルの不一致 PUNEQ: パス/ハイオーダパス - 未装備 PRDI: パス拡張/ハイオーダパス-リモート欠陥表示 LCD: コードグループ識別の消失 *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:ALAR LOS`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。 [1]WAN用語がSONETの場合のみ利用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ALARm?
説明	WAN Stimuliアラームの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarm> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:ALAR?` → `LOS`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.13.7 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ERRor

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ERRor <error>
説明	WAN Stimuliエラー/違反の種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<error> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: エラーなし A1A2: フレームアライメントワード B1: B1チェックサムバイト B2: B2チェックサムバイト LREI: ライン/多重セクション-リモートエラー表示 B3: B3チェックサムバイト PREI: パス/ハイオーダパス-リモートエラー表示 *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:ERR B1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:ERRor?
説明	WAN Stimuliエラー/違反の種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<error> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:ERR?` → `B1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.13.8 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EINSertion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EINSertion <mode>
説明	WAN Stimuliエラー挿入モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Stimuliの無効化 MANual: 手動 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:EINS MAN`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EINSertion?
説明	WAN Stimuliエラー挿入モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:EINS?` → `MAN`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.13.9 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EBLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EBLength <length>
説明	WAN Stimuliエラーバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8000, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:EBL 128`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:WAN:EBLength?
説明	WAN Stimuliエラーバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:WAN:EBL?` → `128`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.13.10 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:DEViation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:DEViation <deviation>
説明	送信されたEthernet信号に適用する偏移量を設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<deviation> = <NUMERIC PROGRAM DATA> MT1000A: *MINimum=-50, MAXimum=50, DEFault=0* MT1100A, MT1040A: *MINimum=-200.0, MAXimum=200.0, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:DEV 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:DEViation?
説明	送信されたEthernet信号に適用する偏移量を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	MT1000A: <deviation> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MT1100A, MT1040A: <deviation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	MT1000A: `ETH:PORT1:STIM:DEV?` → `0` MT1100A, MT1040A: `ETH:PORT1:STIM:DEV?` → `0.0`
注	

12.13.11 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ALARm

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ALARm <alarm>
説明	Stimuliアラームの状態を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarm> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: アラームなし HIBER: 高BER LOA: アライメント損失 HISER: High SER LDEG: ローカルデグレード RDEG: リモートデグレード *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ALAR HIBER`
注	[1]アクティブなインタフェースとして10Gを必要とします。 このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。 HISER，LDEG，RDEGは400Gでのみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ALARm?
説明	Stimuliアラームの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarm> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ALAR?` → `HIBER`
注	このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。

12.13.12 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor <error>
説明	Stimuliエラー/違反の種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<error> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: エラーなし INVBT00: INVBT2D: INVBT33: INVBT66: INVSH00: INVSH11: INVMARKER: BIP: FSYMBLANE: FEC symbol error (Per lane) FSYMBCW: FEC symbol error (CW) 66BE: 66B error *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ERR NONE`
注	このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。 10GではINVMARKERとBIPは選択できません。 66BEは400Gでのみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor?
説明	Stimuliエラー/違反の種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<error> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ERR?` → `NONE`
注	このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。

12.13.13 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor:LANE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor:LANE <content>
説明	レーン番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000000000000000000, MAXimum=#B11111111111111111111, DEFault=#B10000000000000000000*
レスポンス	無し
例	このコマンドはlane 0, 3, 9にエラーを挿入します。 `ETH:PORT1:STIM:PCS:ERR:LANE #B1001000001`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERRor:LANE?
説明	レーン番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<content> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ERR:LANE?` → `#B10010000010000000000`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

12.13.14 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EINSertion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EINSertion <error>
説明	PCS Stimuli挿入モードを設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<error> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Stimuli disabled MANual BURSt RATE ALTernate ALL *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:EINS MAN`
注	このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EINSertion?
説明	PCS Stimuli挿入モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<error> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:EINS?` → `MAN`
注	このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。

12.13.15 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EBLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EBLength <length>
説明	PCS Stimuliエラーバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 8192, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:EBL 128`
注	このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EBLength?
説明	PCS Stimuliエラーバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:EBL?` → `128`
注	このコマンドは10/40/100/400Gで使用できます。

12.13.16 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERATe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERATe <rate>
説明	PCS Stimuliエラーレートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rate> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ERAT 1E-8`
注	このコマンドは10/40/100Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ERATe?
説明	PCS Stimuliエラーレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ERAT?` → `1E-8`
注	このコマンドは10/40/100Gで使用できます。

12.13.17 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EELength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EELength <length>
説明	PCS Stimuli代替エラー長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 256, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:EEL 128`
注	このコマンドは10/40/100Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:EELength?
説明	PCS Stimuli代替エラー長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:EEL?` → `128`
注	このコマンドは10/40/100Gで使用できます。

12.13.18 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ENLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ENLength <length>
説明	PCS Stimuli代替標準長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 3125000000, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ENL 128`
注	このコマンドは10/40/100Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ENLength?
説明	PCS Stimuli代替標準長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ENL?` → `128`
注	このコマンドは10/40/100Gで使用できます。

12.13.19 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ECOUnt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ECOUnt <count>
説明	PCS Stimuliエラーシンボル数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 16, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ECOU 2`
注	このコマンドは400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ECOUnt?
説明	PCS Stimuliエラーシンボル数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:ECOU?` → `2`
注	このコマンドは400Gで使用できます。

12.13.20 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:CWRate

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:CWRate <rate>
説明	PCS Stimuliエラーシンボルのレートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA> R3: 1E-03 R4: 1E-04 R5: 1E-05 R6: 1E-06 R7: 1E-07 R8: 1E-08 R9: 1E-09 *DEFault = 1E-03*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:CWR R3`
注	このコマンドは400Gで使用できます。 このコマンドは，CWシンボルエラーの挿入時のみ有効です。 指定したCWシンボルエラー数を，このコマンドで設定したレートで挿入します。 CWシンボルエラー数の設定は，ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:ECOUntを参照。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:CWRate?
説明	PCS Stimuliエラーシンボルのレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:CWR?` → `R3`
注	このコマンドは400Gで使用できます。

12.13.21 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:BIT

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:BIT <bit>
説明	PCS Stimuliスキュービットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bit> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 8448, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:SKEW:BIT 128`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:BIT?
説明	PCS Stimuliスキュービットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:SKEW:BIT?` → `128`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

12.13.22 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:TYPE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:TYPE <error>
説明	PCS Stimuliスキューの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<error> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TXLANE: Tx lane PHYLANE: physical lane *DEFault = TXLANE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:SKEW:TYPE PHYLANE`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:TYPE?
説明	PCS Stimuliスキューの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<error> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:SKEW:TYPE?` → `PHYLANE`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

12.13.23 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:LANE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:LANE <content>
説明	PCS Stimuliスキューレーン番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000000000000000000, MAXimum=#B11111111111111111111, DEFault=#B10000000000000000000*
レスポンス	無し
例	このコマンドはレーン 0, 3, 9にエラーを挿入します。 `ETH:PORT1:STIM:PCS:SKEW:LANE #B1001000001`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:LANE?
説明	PCS Stimuliスキューレーン番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<content> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:SKEW:LANE?` → `#B10010000010000000000`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

12.13.24 ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:NS?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STIMuli:PCS:SKEW:NS?
説明	PCS Stimuliスキュー（ns）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<content> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STIM:PCS:SKEW:NS?` → `819.2`
注	このコマンドは40/100/400Gで使用できます。

12.14 結果

12.14.1 ETHernet:PORT<Pt>:IFETch?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	Ethernetの測定結果が存在するときに，各パラメータの測定データを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 パフォーマンス UTIL: Utilization. 応答： <Min%>,<Max%>,<Avg%> THR: Throughput (bps). 応答： <Min>,<Max>,<Avg> FRAT: Frame rate (fps). 応答： <Min>,<Max>,<Avg> DEV: Deviation(ppm). 応答： <Min>,<Max>,<Avg> フレーム TFR: Total frames. 応答： <Count>,<Ratio> TGFR: Total good frames. 応答： <Count>,<Ratio> UFR: Unicast frames. 応答： <Count>,<Ratio> MFR: Multicast frames. 応答： <Count>,<Ratio> BFR: Broadcast frames. 応答： <Count>,<Ratio> PFR: Pause frames. 応答： <Count>,<Ratio> **MPLS フレーム** MPFR: MPLS frames. 応答： <Count>,<Ratio> MLM: MPLS level max. 応答： <Count> MLMIN: MPLS level min. 応答： <Count> EMFR: EoMPLS frames. 応答： <Count>,<Ratio> LMPLS<Lv>: Last received MPLS Label, Priority and TTL. <Lv> = MPLS level. 応答： <label>,<priority>,<TTL> **VLAN フレーム** VFR: VLAN frames. 応答： <Count>,<Ratio> VLM: VLAN level max. 応答： <Count> VLMIN: VLAN level min. 応答： <Count> LVLAN<Lv>: Last received VLAN ID and priority. <Lv> = VLAN level. 応答： <id>,<priority> **MiM フレーム** MIMFR: MiM frames. 応答： <Count>,<Ratio> LBTAG: Last received B-TAG VLAN ID and priority 応答： <id>,<priority> LITAG: Last received I-TAG service ID and priority 応答： <id>,<priority> アラーム & エラーフレーム TEFR: Total errored frames. 応答： <Count>,<Ratio> FFR: Fragmented frames. 応答： <Count>,<Ratio> UNFR: Undersized frames. 応答： <Count>,<Ratio> OVFR: Oversized frames. 応答： <Count>,<Ratio> FEFR: FCS errored frames. 応答： <Count>,<Ratio> ESFR: Error symbol frames. 応答： <Count>,<Ratio> OVRFCSERR: Oversized & FCS errored frames. 応答： <Count>,<Ratio> IPCHKSUM: IP checksum errored frames. 応答： <Count>,<Ratio> I10GB: Invalid 10G Blocks[2]. 応答： <Count>, <Ratio> COLL: Collisions. 応答： <Count>,<Ratio> PV: Preamble violations. 応答： <Count>,<Ratio>

次のページに続く...

...前のページから続く

IV: IFG violations. 応答： <Count>,<Ratio>
LF: 10/40/100G Local Faults. 応答： <Count>
10GLF: Obsolete. For CMA 3000 backward compatibility only. Same as LF.
RF: 10/40/100G Remote Faults. 応答： <Count>
10GRF: Obsolete. For CMA 3000 backward compatibility only. Same as RF.
64B66B: 400G 64B/66B code violation. 応答: <Count>

送受フレーム数差分
TFRD: Total frames difference (Tx-Rx<Pt>)[3].
応答： <Count>

バースト
BUFR: Bursted frames. 応答： <Count>,<Ratio>
NOB: Number of bursts. 応答： <Count>
AVGB: Average burst size. 応答： <Count>,<Bytes>
MAXB: Maximum burst size. 応答： <Count>,<Bytes>
MINB: Minimum burst size. 応答： <Count>,<Bytes>

サイズ分布 (Rx)
R46: 46-63[3]. 応答： <Count>,<Ratio>
R64: 64-127. 応答： <Count>,<Ratio>
R128: 128-255. 応答： <Count>,<Ratio>
R256: 256-511. 応答： <Count>,<Ratio>
R512: 512-1023. 応答： <Count>,<Ratio>
R1024: 1024-1518. 応答： <Count>,<Ratio>
RJUM: Jumbo frames. 応答： <Count>,<Ratio>
FSIZ: Frame size (bytes). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>

送信(Tx)
TTFR: Total frames. 応答： <Count>
TTGB: Total good bytes (bytes). 応答： <Count>
TUFR: Unicast frames. 応答： <Count>
TMFR: Multicast frames. 応答： <Count>
TBFR: Broadcast frames. 応答： <Count>
TFE: FCS errors. 応答： <Count>
TTE: Total errors. 応答： <Count>
T46: 46-63[3]. 応答： <Count>,<Ratio>
T64: 64-127. 応答： <Count>
T128: 128-255. 応答： <Count>
T256: 256-511. 応答： <Count>
T512: 512-1023. 応答： <Count>
T1024: 1024-1518. 応答： <Count>
TJUM: Jumbo frames. 応答： <Count>

送信(Rx)
RTGB: Total good bytes (bytes). 応答： <Count>
下記の値は**フレーム**のパラメータで問い合わせます。
・Total frames. → TFR
・Unicast frames. → UFR
・Multicast frames. → MFR
・Broadcast frames. → BFR
下記の値は**アラーム & エラーフレーム**のパラメータで問い合わせます。
・Total errored. → TEFR
・FCS errored. → FEFR
下記の値は**サイズ分布(Rx)**のパラメータで問い合わせます。
・46-63. → R46

次のページに続く...

...前のページから続く

・64-127. → R64
・128-255. → R128
・256-511. → R256
・512-1023. → R512
・1024-1518. → R1024
・Jumbo frames. → RJUM

マルチストリーム送信
STFx: Stream x frames. 応答： <CountTx>,<CountRx>
STBx: Stream x bytes (bytes). 応答： <CountTx>,<CountRx>
x = ストリーム番号 (1〜16)

マルチストリームスループット
SFPSx: Stream x frames per second (fps). 応答： <CountTx>,<CountRx>
SBPSx: Stream x bits per seconds (bps). 応答： <CountTx>,<CountRx>
x = ストリーム番号 (1〜16)

マルチストリームフレームロス
SFLx: Stream x frame loss. 応答： <Count>,<Ratio>
x = ストリーム番号 (1〜16)

マルチストリーム遅延測定ジッタ
SLx: Latency (μs). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
SJx: Jitter (μs). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
x = ストリーム番号 (1〜16)

BER - アラーム & エラー
LOS: Loss of signal. 応答： <Count>,<Ratio>
NLS: No link Seconds. 応答： <Count>,<Ratio>
RFS: Remote fault seconds. 応答： <Count>,<Ratio>
BPBC: Pattern bit count. 応答： <Count>
BPE: Pattern errors. 応答： <Count>,<Ratio>
PSA: PRBS Sync Alarm.[5] 応答： <Count>
BSE: Sequence errors. 応答： <Count>
BSSNS: Seq. skipped errors. 応答: <Count>
BSSL: Sequence sync. Lost. 応答： <Count>
BFL: Frame loss. 応答： <Count>
BFLS: Frame loss seconds. 応答： <Count>
SDMD: Maximum disruption. 応答： <Microseconds>
SDAD: Average disruption. 応答： <Microseconds>,<Count>
MES: M.2100 ES. 応答： <Seconds>,<Ratio>
MSES: M.2100 SES. 応答： <Seconds>,<Ratio>
MALS: M.2100 ALS. 応答： <Seconds>,<Ratio>
MUAT: M.2100 UAT. 応答： <Seconds>,<Ratio>
MAVT: M.2100 AVT. 応答： <Seconds>,<Ratio>
MEFS: M.2100 EFS. 応答： <Seconds>,<Ratio>
TDL: Throughput Data Layer (bps). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
TNL: Throughput Network Layer (bps). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
TLL: Throughput Link Layer (bps). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
TPPL: Throughput Physical Layer without Preamble (bps).
応答： <Min>,<Max>,<Avg>
TPL: Throughput Physical Layer (bps). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
TUL: Throughput Utilization Layer (bps). 応答： <Min>,<Max>,<Avg>

WAN - アラーム
WLOS: Loss of signal. 応答： <Seconds>,<Ratio>

次のページに続く...

...前のページから続く

	WLOF: Loss of frame. 応答： <Seconds>,<Ratio> WSEF: WSEF/OOF -Severely errored frame/Out of frame. 応答： <Seconds>,<Ratio> WSTIM: Section/Mux section - Trace identifier mismatch. 応答： <Seconds>,<Ratio> WLAIS: Line/Mux section - alarm indication signal. 応答： <Seconds>,<Ratio> WLRDI: Line/Mux section - remote defect indicator. 応答： <Seconds>,<Ratio> WPAIS: Path/Administrative unit - alarm indication signal. 応答： <Seconds>,<Ratio> WPLOP: Path/Administrative unit - loss of pointer. 応答： <Seconds>,<Ratio> WPTIM: Path/High-order path - trace Identifier mismatch. 応答： <Seconds>,<Ratio> WPPLM: Path/High-order path - payload label mismatch. 応答： <Seconds>,<Ratio> WPUNEQ: Path/High-order path - unequipped. 応答： <Seconds>,<Ratio> WPRDI: Path/High-order path - remote defect indication. 応答： <Seconds>,<Ratio> WPLCD: Loss of code-group delineation. 応答： <Seconds>,<Ratio> **WAN - エラー** WA1A2: 応答： <Count>,<Ratio> WB1: 応答： <Count>,<Ratio> WB2: 応答： <Count>,<Ratio> WLREI: Line/Mux section - remote error indication. 応答： <Count>,<Ratio> WB3: 応答： <Count>,<Ratio> WPREI: Path/High-order path - remote error indication. 応答： <Count>,<Ratio> **WAN - Mux quality** WMFES: Mux forward ES. 応答： <Count>,<Ratio> WMFSES: Mux forward SES. 応答： <Count>,<Ratio> WMFUNAV: Mux forward UNAV. 応答： <Count>,<Ratio> WMBES: Mux backward ES. 応答： <Count>,<Ratio> WMBSES: Mux backward SES. 応答： <Count>,<Ratio> WMBUNAV: Mux backward UNAV 応答： <Count>,<Ratio> **WAN - SPE quality** WSFES: SPE forward ES. 応答： <Count>,<Ratio> WSFSES: SPE forward SES. 応答： <Count>,<Ratio> WSFUNAV: SPE forward UNAV. 応答： <Count>,<Ratio> WSBES: SPE backward ES. 応答： <Count>,<Ratio> WSBSES: SPE backward SES. 応答： <Count>,<Ratio> WSBUNAV: SPE backward UNAV 応答： <Count>,<Ratio> **SyncE - Synchronous Ethernet** QLD: Quality level distribution. 応答： A percentage value for each of the 16 QLs <Count>,... QLR: Quality level reports. 応答： <Count>,<Rate> QLU: Quality level unavailable time (SSF). 応答： <Seconds>,<Ratio> QLT: Quality level transmission count. 応答： <Count>,<Ratio> **IEEE1588v2 PTP - Precision Time Protocol** PAC: Announce count. 応答： <CountTx>,<CountRx> PSC: Sync count. 応答： <CountTx>,<CountRx> PFUC: Follow up count. 応答： <CountTx>,<CountRx> PDRC: Delay request count. 応答： <CountTx>,<CountRx> PDRESC: Delay response count. 応答： <CountTx>,<CountRx> PPDRC: Peer delay request count. 応答： <CountTx>,<CountRx> PPDRESC: Peer delay response count. 応答： <CountTx>,<CountRx> PPDFC: Peer delay follow-up count. 応答： <CountTx>,<CountRx>

次のページに続く...

...前のページから続く

SIGN: Signalling messages count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
MGM: Management messages count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
PO: Offset. 単位: ナノ秒. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
PAO: Absolute offset. 単位: ナノ秒. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
POD: Offset deviation. 単位: ナノ秒. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
POV: Offset variance. 単位: (秒)^2. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
PMPD: Mean path delay. 単位: ナノ秒. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
PPMPD: Peer mean path delay. 単位: ナノ秒. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
PPDV: Path delay variation. 単位: ナノ秒. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>
PSIRCC: Signalling INTERFACE RATE TLV changed count. 応答: <Count>
PICST: IEEE Clock State Transitions. 応答： <Count>
PISTE: IEEE State Transition Events. 応答： <Count>
PIF: IEEE Faults. 応答： <Count>
PICGC: IEEE Changes in Grandmaster Clock. 応答： <Count>
PGW: GPS vs Wall clock. 単位: ナノ秒. 応答： <Min>,<Max>,<Avg>

OAM 802.ah
OINF: Information count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OEVENT: Event count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OVREQ: Variable Request count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OVRES: Variable response count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OLBCK: Loopback count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
ODUP: Duplicate count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OUNS: Unsupported count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OORG: Organization count. 応答： <CountTx>,<CountRx>

OAM 802.ag and Y.1731
OCCM: CCM count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OLBM: LBM count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OLBR: LBR count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OLTM: LTM count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OLTR: LTR count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OOTH: Other count. 応答： <CountTx>,<CountRx>
OTOT: Total count. 応答： <CountTx>,<CountRx>

Sync Test
BRATE: Bitrate[4]. 単位: bps. 応答： <Count>
BRATED: Bitrate difference[4]. 単位: ppb. 応答： <Count>
PHASE: Phase error result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
PHASEAVG: Average phase error result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
PHASEMIN: Minimum phase error result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
PHASEMAX: Maximum phase error result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
FILTERED: Filtered TE result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
FILTEREDAVG: Average filtered TE result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
FILTEREDMIN: Minimum filtered TE result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
FILTEREDMAX: Maximum filtered TE result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
PPS: 1PPS deviation result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
PPSAVG: Average 1PPS deviation average result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
PPSMIN: Minimum 1PPS deviation result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
PPSMAX: Maximum 1PPS deviation result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
SYNCAVG: Average sync message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
SYNCMIN: Minimum sync message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
SYNCMAX: Maximum sync message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>
FOLLOWAVG: Average followup message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds>

次のページに続く...

...前のページから続く

	FOLLOWMIN: Minimum followup message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答：<Seconds> FOLLOWMAX: Maximum followup message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答：<Seconds> DELAYAVG: Average delay request Message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答：<Seconds> DELAYMIN: Minimum delay request Message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答：<Seconds> DELAYMAX: Maximum delay request Message transmission time[4]. 単位: ナノ秒. 応答：<Seconds> CTE: cTE result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> DTE: dTE result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> MAXTE: Maximum TE result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> CTE1: cTE1 result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> CTE4: cTE4 result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> MAXTE1: Max—TE1— result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> MAXTE4: Max—TE4— result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> TERR: Terr result[4]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> TERRABSMAX: Absolute maximum Terr result[5]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> TERRMIN: Minimum Terr result[5]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> TERRMAX: Maximum Terr result[5]. 単位: ナノ秒. 応答： <Seconds> **PCS アラーム & エラー** ISH: Invalid Sync Header. 応答： <Lane>[6],<Total> IAM: Invalid Alignment Marker. 応答： <Lane>[6],<Total> BIP: BIP Error. (bit) 応答： <Lane>[6],<Total> IBLOCK: Invalid Block. 応答： <Count> HBER: High BER. 応答： <Count>,<Ratio> HSER: High SER. 応答: <Count>,<Ratio> FECDEGSER: FECデグレードSER. 応答: <Count> LOCALDEG: ローカルデグレード. 応答: <Count> REMOTEDEG: リモートデグレード. 応答: <Count> **PCS ステータス** SHLOCK: Sync header Lock.(LOBL) 0: アラーム無し, 1: アラーム <Lane>[6] AMLOCK: Align Marker Lock.(LOAML) 0: アラーム無し, 1: アラーム <Lane>[6] MMAP: Marker Map. <Lane>[6] RSKEW: Relative Skew. 単位: ナノ秒. <Lane>[6] ALIGN: Alignment Status.(LOA) <Lane>[6] **FEC エラー** FECCORCW: FEC Corrected Codewords. 応答： <Count> FECUCORCW: FEC Uncorrected Codewords. 応答： <Count> FECCORCWDISTRIUTION: FEC Corr. Codeword distribution. 応答: <Count> FECSYMERR: FEC Symbol errors. 応答： <Total>,<Lane>[6] FECSYMERRRATE: FEC Symbol errors rate. 応答： <Total>,<Lane>[6] FECMAXSYMERRRATE: Max FEC Symbol errors rate. 応答: <Total>,<Lane>[7] FECLOFA: Loss of Alignment. 応答： <Count> FECMMAP: FEC Lane Marker. <Lane>[6] **Conditions** LOSTEXTREF: External reference 10MHz clock. 応答: <Count>,<Ratio> LOSTREF1PPS: External 1PPS . 応答: <Count>,<Ratio> LOSTGPS: GPS. 応答: <Count>,<Ratio>
レスポンス	{(<result>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式:数値リスト

次のページに続く...

...前のページから続く

	どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaN（<NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>）になります。
例	`ETH:PORT1:IFET? (TGFR)` → `(6400,0.853)` `ETH:PORT1:IFET? (UFR,BFR)` → `(251923,0.900),(27992,0.100)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔からデータを取り出します。 [1]WAN用語がSONETの場合のみ結果を入手できます。 [2]10Gbpsでのみ結果を入手できます。 [3]`ETH:PORT1:TFRD:PSEL` コマンドで <ref-port> を設定します。 [4]MPLS/IP over OTNでのみ結果を入手できます。 [5]Sync Testアプリケーションでのみ結果を入手できます。 [6]フレーム間クロスパターンが有効な場合のみ結果を入手できます。 [7] <Lane> はレーンごとの結果が表示されます。 例：10GBE → (0), 40GBE → (0,0,0,0), 400GBE → (0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0) リクエストした結果がない場合のレスポンスはNaN（<NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>）です。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

12.14.2 ETHernet:PORT<Pt>:TFETch?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TFETch? <parameter>
説明	Ethernetの測定結果が存在するときに，しきい値の存在するパラメータの判定結果を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> **Performance** UTIL: Utilization. THR: Throughput. **Frame Stat** UFR: Unicast frames. MFR: Multicast frames. BFR: Broadcast frames. PFR: Pause frames. FFR: Fragmented frames. UNFR: Undersized frames. OVFR: Oversized frames. FEFR: FCS errored frames. OVRFCSERR: Oversized & FCS errored frames. IPCHKSUM: IP checksum errored frames. COLL: Collisions. PV: Preamble violations. IV: IFG violations. TEFR: Total errored frames. **Transmit Stat** TFRD: Total frames difference (Tx-Rx<Pt>)[1]. **BER - Alarms & Errors** BPE: Pattern errors. BSE: Sequence errors. SDMD: Maximum disruption. **Multistream Frame Loss** SFLx: Stream x frame loss. x = ストリーム番号 (1〜16) **Multistream Latency/Jitter** SLx: Latency (μs). SJx: Jitter (μs).

次のページに続く...

...前のページから続く

	x = ストリーム番号 (1〜16) **Sync Test** PHASE: 1PPS phase error[2]. FILTERED: Filtered TE[2]. PPS: 1PPS deviation[2]. SYNC: Sync message transmission time[2]. FOLLOW: Followup message transmission time[2]. DELAY: Delay request Message transmission time[2]. FECSYMERRRATE: FEC Symbol errors rate. 応答： <Total>,<Lane>[3] FECCORCWDISTRIUTION: FEC Corr. Codeword distribution.
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式:数値リスト <result> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 0: Pass 1: Fail
例	`ETH:PORT1:TFET? (TEFR,UTIL,TFRD)` → `(1),(1),(1,0)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択された間隔からデータを取り出します。 [1](Tx-Rx<Pt>)の指定は`ETH:PORT1:TFRD:PSEL`コマンドで指定します。 [2]本結果はSync Testアプリケーションでのみ有効です。 [3] <Lane> はレーンごとの結果が表示されます。 例：400GBE → (0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0)

12.14.3 ETHernet:PORT<Pt>:TFRDiffrence:PSELection

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TFRDiffrence:PSELection <port>
説明	合計フレーム数の差($Tx - Rx$)測定結果算出に用いるRx値のポート番号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<port> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PORTx: ポート（xはポート番号）
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:TFRD:PSEL PORT1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:TFRDiffrence:PSELection?
説明	合計フレーム数の差($Tx - Rx$)測定結果算出に用いるRx値のポート番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<port> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:TFRD:PSEL?` → `PORT1`
注	

12.15 ステータス

12.15.1 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	Ethernetアラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB6に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Alarm summary DB2 (2) = Error summary DB3 (4) = WAN physical and Line/Mux alarm summary [1] DB4 (8) = WAN path/High-order alarm summary [1] DB5 (16) = WAN error summary [1] DB6 (32) = PCS alarm summary [2] DB7 (64) = PCS error summary [2] DB8 (128) = Sync Test alarm summary [3] DB9 (256) = FEC error summary [4] DB10 - DB16 = 未使用
例	`ETH:STAT:PORT1:AES?` → `1`
注	[1] WANエラーは，WANが有効の場合のみ有効になります。 [2] PCSエラーは，40/100Gの場合のみ有効になります。 [3] Sync Test alarm summary はSync Testアプリケーションでのみ有効です。 [4] FECエラーは，MU110013AでCFP2またはQSFP28 Adpt.の場合のみ有効になります。

12.15.2 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	Ethernetアラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB3/DB4/DB6/DB8はETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]?のサマリです。 DB2/DB5/DB7/DB9はETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]?と同じです。
例	`ETH:STAT:PORT1:AES:COND?` → `1`
注	

12.15.3 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。このレジスタの内容は，ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1/DB3/DB4/DB6/DB8に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = Ethernet(1), WAN物理およびライン/Mux（2），WANパス/ハイオーダ（3），PCS(4), または Sync Test(5)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <section> = 1: DB1 (1) = No link DB2 (2) = Remote fault DB3 (4) = Threshold(s) exceeded DB4 (8) = BER alarms [1] DB5 (16) = Loss of signal DB6 - DB8 = 未使用 DB9 (256) = SyncE Timeout alarm DB10 (512) = PTP Synchronization Timeout alarm DB11 (1024) = Timing Source alarm DB12 - DB16 = 未使用 <section> = 2:[2] DB1 (1) = Loss of signal DB2 (2) = Loss of frame DB3 (4) = Severely errored frame/Out of frame DB4 (8) = Section/Mux section - trace identifier mismatch DB5 (16) = Line/Mux section - alarm indication signal DB6 (32) = Line/Mux section - remote defect indicator DB7 - DB16 = 未使用 <section> = 3:[2] DB1 (1) = Path/Administrative unit - alarm indication signal DB2 (2) = Path/Administrative unit - loss of pointer DB3 (4) = Path/High-order path - trace Identifier mismatch DB4 (8) = Path/High-order path - payload label mismatch DB5 (16) = Path/High-order path - unequipped DB6 (32) = Path/High-order path - remote defect indication DB7 (64) = Path - enhanced remote defect indication payload [3] DB8 (128) = Path - enhanced remote defect indication server [3] DB9 (256) = Path - enhanced remote defect indication connectivity [3] DB10 (512) = Loss of code-group delineation DB11 (1024) = Loss of signal synchronization DB12 - DB16 = 未使用 <section> = 4: DB1 (1) = High BER DB2 (2) = Alignment Status [4] DB3 (4) = High SER DB4 (8) = FEC Degraded SER DB5 (16) = Local Degrade DB6 (32) = Remote Degrade DB7 - DB16 = 未使用 <section> = 5:[5] DB1 (1) = Ext.ref. clock DB2 (2) = Ext. ref. 1PPS DB3 (4) = 1PPS DB4 - DB16 = 未使用
例	`ETH:STAT:PORT1:ALAR?` → `2`
注	[1]BERアラームは，BERが有効の場合のみ有効になります。

次のページに続く...

. . . 前のページから続く

	[2]WANアラームは，WANが有効の場合のみ有効になります。 [3]WAN用語がSONETの場合のみ利用できます。 [4]40/100Gの場合のみ有効になります。 [5]Sync Testアプリケーションの場合のみ有効になります。

12.15.4 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm<section>:CONDition?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm<section>:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = Ethernet(1), WAN物理およびライン/Mux（2）,WANパス/ハイオーダ（3）, PCS(4), またはSync Test(5)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レスポンスはETHernet:STATus:PORT<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?を参照してください。
例	`ETH:STAT:PORT1:ALAR1:COND?` → `1`
注	

12.15.5 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。このレジスタの内容は，ETHernet:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB2/DB5/DB7/DB9に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = Ethernet(1), WAN(2), PCS(3) or FEC(4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <section> = 1: DB1 (1) = Errored frames DB2 (2) = Multistream frame loss [1] DB3 (4) = Bit errors DB4 - DB16 = 未使用 <section> = 2:[2] DB1 (1) = A1A2 DB2 (2) = B1 DB3 (4) = B2 DB4 (8) = Line/Mux section REI DB5 (16) = B3 DB6 (32) = Path/High-order path REI DB7 (64) = STS-192C/AU4-64C positive DB8 (128) = STS-192C/AU4-64C negative DB9 - DB16 = 未使用 <section> = 3:[3] DB1 (1) = Invalid Sync header DB2 (2) = Invalid Align Marker DB3 (4) = Invalid Block DB4 (8) = BIP Error DB5 - DB16 = 未使用 <section> = 4:[4] DB1 (1) = LOFA DB2 (2) = FEC Corrected Codewords DB3 (4) = FEC Uncorrected Codewords

次のページに続く. . .

...前のページから続く

	DB4 (8) = FEC Symbol Errors DB5 (16) = LOFAML DB6 - DB16 = 未使用
例	`ETH:STAT:PORT1:ERR1?` → 1
注	[1]マルチストリームフレームロスは，マルチストリームフレームロスが有効化され，かつ測定が実行中の場合のみ有効になります。 [2]WANエラーは，WANが有効の場合のみ有効になります。 [3]40/100Gの場合のみ有効になります。 [4]FECエラーは，MU110013AでCFP2またはQSFP28 Adpt.の場合のみ有効になります。

12.15.6 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor<section>:CONDition?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor<section>:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = Ethernet(1), WAN(2), PCS(3), FEC(4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レスポンスはETHernet:STATus:PORT<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?を参照してください。
例	`ETH:STAT:PORT1:ERR1:COND?` → 1
注	

12.15.7 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LINK?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LINK?
説明	リンクアップしているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<link> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 0はリンクダウン，1はリンクアップを意味します。
例	`ETH:STAT:PORT1:LINK?` → 1
注	

12.15.8 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:INTerface?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:INTerface?
説明	現在のインタフェースタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <STRING RESPONSE DATA> ”ELECTRICAL” ”OPTICAL” ”N/A”: リンクなし
例	`ETH:STAT:PORT1:INT?` → `"ELECTRICAL"`
注	

12.15.9 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:FRAMes?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:FRAMes?
説明	フレームが存在するかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:FRAM?` → 1
注	

12.15.10 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:MPLS?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:MPLS?
説明	MPLSとEthernet over MPLSを使用するフレームが存在するかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mpls> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<eompls> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:MPLS?` → `1,1`
注	

12.15.11 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:VLAN?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:VLAN?
説明	VLANを使用するフレームが存在するかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<vlan> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:VLAN?` → `1`
注	

12.15.12 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SPeed?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SPeed?
説明	現在の速度を問い合わせます。 単位:Mbps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<speed> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 0はリンクなしを意味します。
例	`ETH:STAT:PORT1:SP?` → `100`
注	

12.15.13 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:DUPLex?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:DUPLex?
説明	現在のデュプレックスの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<duplex> = <STRING RESPONSE DATA> ”HDX”: 半二重 ”FDX”: 全二重 ”N/A”: リンクなし
例	`ETH:STAT:PORT1:DUPL?` → `"HDX"`
注	

12.15.14 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:MDI?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:MDI?
説明	現在のMDIの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mdi> = <STRING RESPONSE DATA> ”MDI” ”MDIX” ”N/A”: リンクなし
例	`ETH:STAT:PORT1:MDI?` → `"MDI"`
注	

12.15.15 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:L10G?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:L10G?
説明	10G LFSローカル/リモート障害が存在するかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lf> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
	<rf> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:L10G?` → `1, 0`
注	

12.15.16 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LFS?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LFS?
説明	10G LFSローカル/リモート障害が存在するかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lf> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
	<rf> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:LFS?` → `1, 0`
注	

12.15.17 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete?
説明	オートネゴシエーションが完了したかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ancomp> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:ANC?` → `1`
注	

12.15.18 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCAPable?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCAPable?
説明	リンクパートナー機能-ポーズ対応を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pcable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:PCAP?` → `1`
注	本クエリが有効になる前にETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete?が1である必要があります。

12.15.19 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:APRequest?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:APRequest?
説明	リンクパートナー機能-非対称ポーズリクエストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<apreq> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:APR?` → `1`
注	本クエリが有効になる前にETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete?が1である必要があります。

12.15.20 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:RFAult?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:RFAult?
説明	リンクパートナー機能-リモート障害を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rfault> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:RFA?` → `1`
注	本クエリが有効になる前にETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete?が1である必要があります。

12.15.21 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LCLock?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:LCLock?
説明	電気ギガビット接続時のローカルクロックステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <STRING RESPONSE DATA> ”Slave” ”Master” ”Fault” ”N/A”: リンクなし，または電気ギガビット接続なし
例	`ETH:STAT:PORT1:LCL?` → `"Master"`
注	本クエリが有効になる前にETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete?が1である必要があります。

12.15.22 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SADuplex?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SADuplex?
説明	リンクパートナー機能-速度とデュプレックスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<sad>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 10MH:10Mbps半二重 10MF:10Mbps全二重 100MH:100Mbps半二重 100MF:100Mbps全二重 1GH:1Gbps半二重 1GF:1Gbps全二重
例	`ETH:STAT:PORT1:SAD?` → `(10MH,10MF,100MH,100MF)`
注	本クエリが有効になる前にETHernet:STATus:PORT<Pt>:ANComplete?が1である必要があります。

12.15.23 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:UTILization?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:UTILization?
説明	現在の使用率を問い合わせます。 単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<util> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<threshold> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 1: しきい値を超過 0: しきい値を超えない/無効化
例	`ETH:STAT:PORT1:UTIL?` → `97.1, 0`
注	

12.15.24 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:THRoughput?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:THRoughput?
説明	現在のスループットを問い合わせます。単位: bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<thr> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<threshold> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 1: しきい値を超過 0: しきい値を超えない/無効化
例	`ETH:STAT:PORT1:THR?` → `97100000, 0`
注	

12.15.25 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:EFRames?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:EFRames?
説明	現在のエラーフレームの量を問い合わせます。単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<errored> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<threshold> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 1: しきい値を超過 0: しきい値を超えない/無効化
例	`ETH:STAT:PORT1:EFR?` → `0.5, 0`
注	

12.15.26 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCS:SHLock?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCS:SHLock?
説明	40/100G PCS sync headerが固定されているか否かを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<shlock> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:PCS:SHL?` → `1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.15.27 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCS:AMLock?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PCS:AMLock?
説明	40/100G PCS alignment markerが固定されているか否かを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<shlock> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:PCS:AML?` → `1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.15.28 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TIMing?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TIMing?
説明	タイミングステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitRate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 単位: bps
	<bitRateDeviation> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 単位: ppb
例	`ETH:STAT:PORT1:TIM?` → `10000001000,100`
注	

12.15.29 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TIMing:SOURce?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TIMing:SOURce?
説明	ポート別のタイミングソースのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timingSrcProblem> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 1 は，タイミング信号が存在しない場合に返されます。
例	`ETH:STAT:PORT1:TIM:SOUR?` → `0`
注	

12.15.30 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SYNCe?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:SYNCe?
説明	SyncEのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<qualityLevel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<qlTimeout> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:SYNC?` → `15,0`
注	

12.15.31 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:LCLock?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:LCLock?
説明	PTPクロックのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<clockState> = <STRING RESPONSE DATA> ”INITIALIZING”, ”FAULTY”, ”DISABLED”, ”LISTENING”, ”PRE_MASTER”, ”MASTER”, ”PASSIVE”, ”UNCALIBRATED” or ”SLAVE”.
	<offset> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 単位: 秒
	<meanPathDelay> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 単位: 秒
	<delayAsymmetry> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 単位: 秒
例	`ETH:STAT:PORT1:PTP:LCL?` → `"Listening",0.001002003,0.123456789,0.000000100`
注	

12.15.32 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:WCLock?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:WCLock?
説明	PTPウォールクロックのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (1-2)
レスポンス	<dateTime> = <STRING RESPONSE DATA> Format: ”YYYY-MM-DDThh:mm:ss”
	<offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> UTC時刻からのオフセットは取り付けられたGPS受信機により与えられる。 単位: ナノ秒
例	`ETH:STAT:PORT1:PTP:WCL?` → `"2011-09-16T15:16:17",2345`
注	

12.15.33 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:PCLock?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:PCLock?
説明	PTP親クロックのプロパティを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<parentId> = <STRING RESPONSE DATA>
	<parentPort> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:PTP:PCL?` → `"00-00-00-00-00-00-00-00",0`
注	

12.15.34 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:GCLock?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:GCLock?
説明	グランドマスタクロックのプロパティを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<clockId> = <STRING RESPONSE DATA>
	<class> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<accuracy> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<logVarianceOffsetAnnounced> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<logVarianceOffsetObserved> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<priority1> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<priority2> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<logVarianceOffsetAnnouncedRaw> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<stepsRemoved> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<timeSource> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<utcOffset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<flagField> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:PTP:GCL?` → `"00-00-00-00-00-00-00-00",255,254,1.23E-16,2.34E-16,255,255,22564,0,160,37,#H0000`
注	

12.15.35 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:FMASters?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:PTP:FMASters?
説明	最大5つの外部マスタとそれらのプロパティから成るリストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<master>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <master> は，3つの別個の結果に分割されます （<clockId>,<port>,<announceCount>）:
	<clockId> = <STRING RESPONSE DATA>
	<port> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<announceCount> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:PTP:FMAS?` → `("00-00-00-00-00-00-00-11",111,99),("00-00-00-00-00-00-00-22",222,88)`
注	リストが空の場合は，実行エラーがレポートされます。

12.15.36 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure:SOH:TRACe?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure:SOH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するセクションオーバーヘッドトレース（J0）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J0_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:WAN:CAPT:SOH:TRAC?` → `"Message_Test_J0"`
注	アラームLOSまたはLOFのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。 新規のフレームが毎秒キャプチャされます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.15.37 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure<Frame>:SOH?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure<Frame>:SOH? <SOH-byte>
説明	選択されたフレームのセクションオーバーヘッドバイトを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> =フレーム番号（1〜64）
	<SOH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1: 3 バイトを返します。 A2: 3 バイトを返します。 J0: 3 バイトを返します。 B1: 3 バイトを返します。 E1: 3 バイトを返します。 F1: 3 バイトを返します。 D1: 3 バイトを返します。 D2: 3 バイトを返します。 D3: 3 バイトを返します。 H1: 3 バイトを返します。 H2: 3 バイトを返します。 H3: 3 バイトを返します。 B2: 3 バイトを返します。 K1: 3 バイトを返します。 K2: 3 バイトを返します。 D4: 3 バイトを返します。 D5: 3 バイトを返します。 D6: 3 バイトを返します。 D7: 3 バイトを返します。 D8: 3 バイトを返します。 D9: 3 バイトを返します。 D10: 3 バイトを返します。 D11: 3 バイトを返します。 D12: 3 バイトを返します。 S1: 3 バイトを返します。 Z2: 3 バイトを返します。 E2: 3 バイトを返します。 M0: 1 バイトを返します。 M1: 1 バイトを返します。
レスポンス	<byte1>[,<byte2>[,<byte3>]] = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> 本コマンドが返すバイト数は，上記の<SOH-byte>パラメータの説明を参照してください。

例	`ETH:STAT:PORT1:WAN:CAPT64:SOH? A1` → `#HF6,#HF6,#HF6`
	`ETH:STAT:PORT1:WAN:CAPT23:SOH? H1` → `#H69,#H93,#H93`
	`ETH:STAT:PORT1:WAN:CAPT1:SOH? M1` → `#H00`

注	アラームLOSまたはLOFのいずれかが存在する場合は，NaN（<NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>）が返されます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.15.38 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure:POH:TRACe?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure:POH:TRACe?
説明	キャプチャされた最新のフレームに対するVC4パスオーバーヘッドトレース（J1）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<J1_trace> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:WAN:CAPT:POH:TRAC?` → `"Message_Test_J1"`
注	アラームLOS，LOF，UNEQまたはLOPのいずれかが存在する場合は，空の文字列が返されます。 新規のフレームが毎秒キャプチャされます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.15.39 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure<Frame>:POH?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:WAN:CAPTure<Frame>:POH? <POH-byte>
説明	選択されたフレームのVC4パスオーバーヘッドバイトを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Frame> =フレーム番号（1〜64）
	<POH-byte> = <CHARACTER PROGRAM DATA> J1: J1 バイト B3: B3 バイト C2: C2 バイト G1: G1 バイト F2: F2 バイト H4: H4 バイト F3: F3 バイト K3: K3 バイト N1: N1 バイト
レスポンス	<byte> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:WAN:CAPT1:POH? H4` → `#HFF`
注	アラームLOS，LOF，UNEQまたはLOPのいずれかが存在する場合は，NaN（<NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>）が返されます。 64の新規のフレームが毎秒キャプチャされます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.15.40 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:R10M?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:R10M?
説明	タイムスタンプソースとしてGPS(外部基準10MHz)が使用可能か問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timestamp source availability> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:TSRC:R10M?` → `1`
注	本コマンドは以下の条件をすべて満たす場合に有効になります。 - ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency， ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer，または ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure[:ENABled] が有効である。 - ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:TSRC がR1PPSまたはRGPSに設定されている。

12.15.41 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:RPPS?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:RPPS?
説明	タイムスタンプソースとして1PPS(外部基準10MHz)が使用可能か問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timestamp source availability> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:TSRC:RPPS?` → `1`
注	本コマンドは以下の条件をすべて満たす場合に有効になります。 - ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency, ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer, または ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure[:ENABled] が有効である。 - ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:TSRC がR1PPSまたはRGPSに設定されている。

12.15.42 ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:GPS?

文法	ETHernet:STATus:PORT<Pt>:TSRC:GPS?
説明	タイムスタンプソースとしてGPSが使用可能か問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timestamp source availability> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:STAT:PORT1:TSRC:GPS?` → `1`
注	本コマンドは以下の条件をすべて満たす場合に有効になります。 - ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:LATency, ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:JITTer, または ETHernet:PORT<Pt>:STReam1:BER:SDMeasure[:ENABled] が有効である。 - ETHernet:PORT<Pt>:STReam:TSTamp:TSRC がGPSまたはRGPSに設定されている。

12.16 Ping

12.16.1 ETHernet:PING:STARt

文法	ETHernet:PING:STARt
説明	Pingテストを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:STAR`
注	

12.16.2 ETHernet:PING:STOP

文法	ETHernet:PING:STOP
説明	Pingテストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:STOP`
注	

12.16.3 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:DMODe

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:DMODe <mode>
説明	テストモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONTinuous SEConds REQuests *DEFault = REQuests*
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:SET:PORT1:DMOD SEC`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:DMODe?
説明	テストモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PING:SET:PORT1:DMOD?` → `SEC`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.16.4 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:SDURation

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:SDURation <seconds>
説明	テスト期間を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<seconds> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 2000000, DEFault = 30*
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:SET:PORT1:SDUR 5`
注	`DMODe` は，本コマンドを有効にするために`SEConds`に設定する必要があります。 本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:SDURation?
説明	テスト期間を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seconds> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PING:SET:PORT1:SDUR?` → `5`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.16.5 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:RDURation

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:RDURation <requests>
説明	テスト期間を設定します。単位: リクエスト
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<requests> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 65000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:SET:PORT1:RDUR 5`
注	`DMODe` は，本コマンドを有効にするために`REQuests`に設定する必要があります。 本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:RDURation?
説明	テスト期間を問い合わせます。単位: リクエスト
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<requests> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PING:SET:PORT1:RDUR?` → `5`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.16.6 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:INTerval

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:INTerval <interval>
説明	リクエスト間隔を設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 60, DEFault = 4*
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:SET:PORT1:INT 5`
注	0は，リクエストが可能な限り高速で送信されることを意味します。 本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:INTerval?
説明	リクエスト間隔を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seconds> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PING:SET:PORT1:INT?` → `5`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.16.7 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:FSIZe

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:FSIZe <size>
説明	フレームサイズを設定します。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 70*
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:SET:PORT1:FSIZ 100`
注	[1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。 本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:FSIZe?
説明	フレームサイズを問い合わせます。単位: byte
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PING:SET:PORT1:FSIZ?` → `100`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.16.8 ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:TOUT

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:TOUT <timeout>
説明	タイムアウト値を設定します。単位: ミリ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timeout> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 15000, DEFault = 500*
レスポンス	無し
例	`ETH:PING:SET:PORT1:TOUT 100`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	ETHernet:PING:SETup:PORT<Pt>:TOUT?
説明	タイムアウト値を問い合わせます。単位: ミリ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timeout> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PING:SET:PORT1:TOUT?` → `100`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

12.16.9 ETHernet:PING:RESults:SUMMary?

文法	ETHernet:PING:RESults:SUMMary?
説明	結果サマリを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<sent> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 送信リクエストの数
	<received> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 受信リクエストの数
	<lost> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リクエストタイムアウトの数
例	`ETH:PING:RES:SUMM?` → `10,7,3`
注	

12.16.10 ETHernet:PING:RESults:RTT?

文法	ETHernet:PING:RESults:RTT?
説明	ラウンドトリップ時間を問い合わせます。単位: ミリ秒
パラメータ	無し
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小ラウンドトリップ時間
	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大ラウンドトリップ時間
	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均ラウンドトリップ時間
例	`ETH:PING:RES:RTT?` → `0.075,2.913,0.484`
注	

12.16.11 ETHernet:PING:RESults:NREQuests?

文法	ETHernet:PING:RESults:NREQuests?
説明	送信リクエストの数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PING:RES:NREQ?` → `10`
注	

12.16.12 ETHernet:PING:RESults:SREQuest?

文法	ETHernet:PING:RESults:SREQuest? <index>
説明	1つのリクエストの結果を問い合わせます。
パラメータ	{(<index>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト *MINimum = 1*
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <result> は，2つの別個の結果に分割されます（<rtt>,<seq-nr>）:
	<rtt> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> ラウンドトリップ時間単位: ミリ秒 NaN (1.6.1節) はタイムアウトを意味します。
	<seq-nr> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リクエストシーケンス番号
例	`ETH:PING:RES:SREQ? (1,3:5)` → `(2.913,1),(1.236,3),(3.528,4),(0.879,5)`
注	最大許容インデックスを取得するには，上記の`NREQuests`コマンドを使用します。 結果は，<index>パラメータに入力された順序で返されます。

12.17 Traceroute

12.17.1 ETHernet:TRACeroute:STARt

文法	ETHernet:TRACeroute:STARt
説明	Traceroute テストを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAC:STAR`
注	

12.17.2 ETHernet:TRACeroute:STOP

文法	ETHernet:TRACeroute:STOP
説明	Traceroute テストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAC:STOP`
注	

12.17.3 ETHernet:TRACeroute:SETup:NATTempts

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:NATTempts <attempts>
説明	試行回数を設定します。
パラメータ	<attempts> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 1000000, DEFault = 3*
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAC:SET:NATT 5`
注	

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:NATTempts?
説明	試行回数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<attempts> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TRAC:SET:NATT?` → `5`
注	

12.17.4 ETHernet:TRACeroute:SETup:MNHops

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:MNHops <hops>
説明	最大ホップ数を設定します。
パラメータ	<hops> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 255, DEFault = 30*
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAC:SET:MNH 5`
注	

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:MNHops?
説明	最大ホップ数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<hops> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TRAC:SET:MNH?` → `5`
注	

12.17.5 ETHernet:TRACeroute:SETup:TOUT

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:TOUT <timeout>
説明	タイムアウト値を設定します。単位: ミリ秒
パラメータ	<timeout> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 15000, DEFault = 500*
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAC:SET:TOUT 100`
注	

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:TOUT?
説明	タイムアウト値を問い合わせます。単位: ミリ秒
パラメータ	無し
レスポンス	<timeout> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TRAC:SET:TOUT?` → `100`
注	

12.17.6 ETHernet:TRACeroute:SETup:NTPHosts

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:NTPHosts <pings>
説明	ホストに対するPingの実行回数を設定します。
パラメータ	<pings> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000000, DEFault = 3*
レスポンス	無し
例	`ETH:TRAC:SET:NTPH 5`
注	

文法	ETHernet:TRACeroute:SETup:NTPHosts?
説明	ホストに対するPingの実行回数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<pings> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TRAC:SET:NTPH?` → `5`
注	

12.17.7 ETHernet:TRACeroute:RESults:NHOPs?

文法	ETHernet:TRACeroute:RESults:NHOPs?
説明	検出されたホップの数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TRAC:RES:NHOP?` → `10`
注	

12.17.8 ETHernet:TRACeroute:RESults:HOP?

文法	ETHernet:TRACeroute:RESults:HOP? <index>
説明	1つのホップの結果を問い合わせます。
パラメータ	{(<index>), }* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト *MINimum = 1*
レスポンス	{(<result>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <result> は，5つの別個の結果に分割されます（<host>,<minrtt>,<maxrtt>,<avgrtt>,<timeouts>）: <host> = <STRING RESPONSE DATA> ホストIPアドレス 文字列の末尾の”(d)”は，宛先であることを意味します。 ”<timeout>”は，IPアドレスが到達不可能であったことを意味します。 <minrtt> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小ラウンドトリップ時間単位: ミリ秒 NaNはPingに対する応答がないことを意味します。 <maxrtt> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大ラウンドトリップ時間単位: ミリ秒 NaNはPingに対する応答がないことを意味します。 <avgrtt> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均ラウンドトリップ時間単位: ミリ秒 NaNはPingに対する応答がないことを意味します。 <timeouts> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> Pingタイムアウトの回数 NaNはPingリクエストが送信されなかったことを意味します。
例	`ETH:TRAC:RES:HOP? (1:2)` → `("192.168.1.1",0.7888,0.8278,0.8078,0),` `("192.168.2.1(d)",0.5263,0.6689,0.591667,0)`
注	最大許容インデックスを取得するには，`NHOPs`を使用します。 結果は，<index>パラメータに入力された順序で返されます。

12.18 RFC2544

12.18.1 ETHernet:RFC:STARt

文法	ETHernet:RFC:STARt
説明	RFC2544テストを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:STAR`
注	

12.18.2 ETHernet:RFC:STOP

文法	ETHernet:RFC:STOP
説明	RFC2544テストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:STOP`
注	

12.18.3 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:MODE <mode>
説明	RFC2544テストモードを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SRouter: スイッチ/ルーター RLatency: ルーターレイテンシ SENetwork: シングルエンドネットワーク E2End: エンドツーエンドネットワーク *DEFault = SR*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:MODE SR` `ETH:RFC:SET:GEN:MODE E2E`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:MODE?
説明	RFC2544テストモードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:MODE?` → `SEN`
注	

12.18.4 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TSELection

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TSELection <test>
説明	実行するRFC2544テストを設定します。
パラメータ	({<test>}∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> THR: スループット FLOS: フレームロス TAFL: スループットとフレームロス LAT: レイテンシ/ジッタ BURS: バースト
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TSEL (FLOS,LAT,BURS)`
注	TAFLと同時にTHR/FLOSを選択することはできません。パラメータが設定されないと，テストの選択がクリアされます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TSELection?
説明	実行するRFC2544テストを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	{(<test>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TSEL?` → `(FLOS,LAT,BUR)`
注	

12.18.5 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:OWAY

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:OWAY <enable>
説明	エンドツーエンドネットワークテスト向けにワンウェイテストを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:OWAY ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:OWAY?
説明	エンドツーエンドワンウェイテストの状態を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:OWAY?` → `1`
注	

12.18.6 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:ADDRess

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:ADDRess <enable>
説明	エンドツーエンドネットワークテスト向けにリモート側での宛先に対するローカルソースアドレスの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:ADDR ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:ADDRess?
説明	エンドツーエンドネットワークテストにおいてリモート側での宛先に対するローカルソースアドレスが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:ADDR?` → `1`
注	

12.18.7 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:TDIRection

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:TDIRection <dir>
説明	エンドツーエンド単方向の送信方向を設定します。
パラメータ	<dir> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MASTer: ローカルからリモート SLAVe: リモートからローカル *DEFault = SLAVe*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:TDIR MAST`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:TDIRection?
説明	エンドツーエンド単方向の送信方向を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<dir> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:TDIR?` → `MAST`
注	

12.18.8 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:SSTore

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:SSTore <enable>
説明	エンドツーエンドネットワークテスト向けにリモート側での結果の保存を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:SST OFF`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:E2E:SSTore?
説明	エンドツーエンドネットワークテストにおいてリモート側で結果が保存されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:E2E:SST?` → `0`
注	

12.18.9 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TLFrames

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TLFrames <enable>
説明	テスト前のラーニングフレームの送信を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TLF OFF`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TLFrames?
説明	ラーニングフレームが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TLF?` → `0`
注	

12.18.10 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:IAFFilter

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:IAFFilter <enable>
説明	レシーバでアドレスをフレームフィルタに含めるかどうかを選択します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:IAFF OFF`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:IAFFilter?
説明	レシーバでアドレスがフレームフィルタに含まれるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:IAFF?` → `0`
注	

12.18.11 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:JITTer

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:JITTer <enable>
説明	レイテンシテストでジッタ測定を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:JITT ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:JITTer?
説明	レイテンシテストでジッタ測定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:JITT?` → `1`
注	

12.18.12 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:ACCumulate

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:ACCumulate <enable>
説明	ステップの繰り返しを累積するかどうかを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:ACC OFF`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:ACCumulate?
説明	ステップの繰り返しが累積されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:ACC?` → `0`
注	

12.18.13 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TCLayer

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TCLayer <layer>
説明	スループット計算層を選択します。
パラメータ	<layer> = <CHARACTER PROGRAM DATA> UTIL: 使用率 PHYP: 物理，プリアンブル付き PHYS: 物理，プリアンブルなし LINK: リンク NETWork: ネットワーク DATA: データ *DEFault = PHYS*

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TCL LINK`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TCLayer?
説明	スループット計算層を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<layer> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TCL?` → `LINK`
注	

12.18.14 ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TTYPe

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TTYPe <layer>
説明	スループット計算の種類を設定します。
パラメータ	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AVG: 平均 MAX: 最大 *DEFault = MAX*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TTYP AVG`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:GENeral:TTYPe?
説明	スループット計算の種類を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<layer> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:GEN:TTYP?` → `AVG`
注	

12.19 RFC2544 -スループット

12.19.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:MODE <mode>
説明	RFC2544スループットのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> USER: ユーザ定義 STEPped: ステップごとに増加 CONStant: 固定 FLEXible: 任意 *DEFault = USER*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:MODE CONS`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:MODE?
説明	RFC2544スループットのフレームサイズモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:MODE?` → `CONS`
注	

12.19.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:USER

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:USER {<size>}*
説明	RFC2544スループットのユーザ定義フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<size>} ∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 64: 64バイト 128: 128バイト 256: 256バイト 512: 512バイト 768: 768バイト 1024: 1024バイト 1280: 1280バイト 1518: 1518バイト JUMB: ジャンボフレームサイズの定義には:`JUMBo`を使用します。
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:USER (64,256,JUMB)`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:USER?
説明	RFC2544スループットのユーザ定義フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<size>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:USER?` → `(64,256,JUMB)`
注	

12.19.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:JUMBo

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:JUMBo <size>
説明	RFC2544スループットのジャンボフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1519, MAXimum = 16000, DEFault = 1582*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:JUMB 6000`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:JUMBo?
説明	RFC2544スループットのジャンボフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:JUMB?` → `6000`
注	

12.19.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:BEGin

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:BEGin <size>
説明	ステップモードでのRFC2544スループットの開始フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:BEG 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:BEGin?
説明	ステップモードでのRFC2544スループットの開始フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:BEG?` → `128`
注	

12.19.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:END

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:END <size>
説明	ステップモードでのRFC2544スループットの終了フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:END 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:END?
説明	ステップモードでのRFC2544スループットの終了フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:END?` → `128`
注	

12.19.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:STEP <size>
説明	ステップモードでのRFC2544スループットのステップフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:STEP 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:STEP?
説明	ステップモードでのRFC2544スループットのステップフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:STEP?` → `128`
注	

12.19.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:CONStant

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:CONStant <size>
説明	固定モードでのRFC2544スループットのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:CONS 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:CONStant?
説明	固定モードでのRFC2544スループットのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:CONS?` → `128`
注	

12.19.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible:COUNt

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible:COUNt <count>
説明	任意モードでのRFC2544スループットのフレーム数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=10, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:FLEX:COUN 3`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible:COUNt?
説明	任意モードでのRFC2544スループットのフレーム数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:FLEX:COUN?` → `3`
注	

12.19.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE <size>
説明	任意モードでのRFC2544スループットのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:FLEX1:SIZE 384`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE?
説明	任意モードでのRFC2544スループットのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:FSIZ:FLEX1:SIZE?` → `384`
注	

12.19.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STOP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STOP <enable>
説明	最大使用率でのフレームロスなしで停止を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:STOP ON`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STOP?
説明	最大使用率でのフレームロスなしで停止の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:STOP?` → `1`
注	

12.19.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MINimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MINimum <load>
説明	最小ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA>

次のページに続く...

...前のページから続く

	MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 1.0000 *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:MIN 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MINimum` は，`:MAXimum`以下でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MINimum? [<suffix>]
説明	最小ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:MIN? → 10`
注	

12.19.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum <load>
説明	最大ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 100.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:MAX 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MAXimum` は，`:MINimum`以上でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum? [<suffix>]
説明	最大ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:MAX? → 10`
注	

12.19.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STEP <load>
説明	ステップラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0001, MAXimum = 100.0000, DEFault = 10.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:STEP 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:STEP? [<suffix>]
説明	ステップラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:STEP?` → `10`
注	

12.19.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch[:ENABle]

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch[:ENABle] <enable>
説明	ラインロードのオートサーチを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:ASE ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch[:ENABle]?
説明	ラインロードのオートサーチが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:ASE?` → `1`
注	

12.19.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:MODE <mode>
説明	オートサーチモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt BINary *DEFault = SMARt*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:ASE:MODE BIN`

次のページに続く...

...前のページから続く

注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:MODE?
説明	オートサーチモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:ASE:MODE?` → `BIN`
注	

12.19.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:RESolution

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:RESolution <res>
説明	オートサーチの分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<res> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 01:0.1% 1:1% 10:10% *DEFault = 01*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:ASE:RES 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:RESolution?
説明	オートサーチの分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<res> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LL:ASE:RES?` → `10`
注	

12.19.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP <step>
説明	ステップの期間を設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 1000000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:DUR:STEP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP?
説明	ステップの期間を問い合わせます。単位: 秒単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:DUR:STEP?` → `5`
注	

12.19.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:REPeats

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:REPeats <rep>
説明	繰り返し回数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rep> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:DUR:REP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:REPeats?
説明	繰り返し回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rep> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:DUR:REP?` → `5`
注	

12.19.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold:ENABled

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold:ENABled <enable>
説明	スループットの合否判定のしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:THR:ENAB ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold:ENABled?
説明	スループットの合否判定のしきい値の有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:THR:ENAB?` → `1`

12.19.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold <threshold>
説明	スループットの合否判定のしきい値を Mbps 単位で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<threshold> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 100000.000, DEFault = 1000.000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:THR 95000`
注	最大値はインタフェースの設定によって変わります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:THReshold?
説明	スループットの合否判定のしきい値を Mbps 単位で問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<threshold> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:THR?` → `95000.000`
注	

12.19.21 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance :ENABled

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance:ENABled <enable>
説明	スループットのフレームロス耐性測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LOST:ENAB ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance:ENABled?
説明	スループットのフレームロス耐性測定の有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LOST:ENAB?` → `1`
注	

12.19.22 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance <tolerance>
説明	スループットのフレームロス耐性測定のしきい値をパーセント単位で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tolerance> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00000, MAXimum = 100.00000, DEFault = 0.00000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LOST 0.00005`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LOSTorelance?
説明	スループットのフレームロス耐性測定のしきい値をパーセント単位で問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<threshold> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:THR:LOST?` → `0.00005`
注	

12.20 RFC2544 - フレームロス

12.20.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:MODE <mode>
説明	RFC2544フレームロスのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> USER: ユーザ定義 STEPped: ステップごとに増加 CONStant: 固定 FLEXible: 任意 *DEFault = USER*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:MODE CONS`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:MODE?
説明	RFC2544フレームロスのフレームサイズモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:MODE?` → `CONS`
注	

12.20.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:USER

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:USER {<size>}*
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544フレームロスのユーザ定義フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<size>} ∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 64: 64バイト 128: 128バイト 256: 256バイト 512: 512バイト 768: 768バイト 1024: 1024バイト 1280: 1280バイト 1518: 1518バイト JUMB: ジャンボフレームサイズの定義には:`JUMBo`を使用します。
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:USER (64,256,JUMB)`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:USER?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544フレームロスのユーザ定義フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<size>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:USER?` → `(64,256,JUMB)`
注	

12.20.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:JUMBo

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:JUMBo <size>
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544フレームロスのジャンボフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1519, MAXimum = 16000, DEFault = 1582*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:JUMB 6000`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:JUMBo?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544フレームロスのジャンボフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:JUMB?` → `6000`
注	

12.20.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:BEGin

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:BEGin <size>
説明	ステップモードでのRFC2544フレームロスの開始フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:BEG 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:BEGin?
説明	ステップモードでのRFC2544フレームロスの開始フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:BEG?` → `128`
注	

12.20.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:END

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:END <size>
説明	ステップモードでのRFC2544フレームロスの終了フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:END 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:END?
説明	ステップモードでのRFC2544フレームロスの終了フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:END?` → `128`
注	

12.20.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:STEP <size>
説明	ステップモードでのRFC2544フレームロスのステップフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:STEP 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:STEP?
説明	ステップモードでのRFC2544フレームロスのステップフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:STEP?` → `128`
注	

12.20.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:CONStant

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:CONStant <size>
説明	固定モードでのRFC2544フレームロスのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:CONS 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:CONStant?
説明	固定モードでのRFC2544フレームロスのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:CONS?` → `128`
注	

12.20.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible:COUNt

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible:COUNt <count>
説明	任意モードでのRFC2544フレームロスのフレーム数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=10, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:FLEX:COUN 3`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible:COUNt?
説明	任意モードでのRFC2544フレームロスのフレーム数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:FLEX:COUN?` → `3`
注	

12.20.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE <size>
説明	任意モードでのRFC2544フレームロスのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:FLEX1:SIZE 384`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE?
説明	任意モードでのRFC2544フレームロスのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:FSIZ:FLEX1:SIZE?` → `384`
注	

12.20.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STOP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STOP <enable>
説明	最大使用率でのフレームロスなしで停止を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:STOP ON`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STOP?
説明	最大使用率でのフレームロスなしで停止の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:STOP?` → `1`
注	

12.20.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MINimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MINimum <load>
説明	最小ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 1.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:MIN 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MINimum` は，`:MAXimum`以下でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MINimum? [<suffix>]
説明	最小ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:MIN?` → `10`
注	

12.20.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MAXimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MAXimum <load>
説明	最大ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 100.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:MAX 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MAXimum` は，`:MINimum`以上でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:MAXimum? [<suffix>]
説明	最大ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:MAX?` → `10`
注	

12.20.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STEP <load>
説明	ステップラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0001, MAXimum = 100.0000, DEFault = 10.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:STEP 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:STEP? [<suffix>]
説明	ステップラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:STEP?` → `10`
注	

12.20.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch[:ENABle]

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch[:ENABle] <enable>
説明	ラインロードのオートサーチを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:ASE ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch[:ENABle]?
説明	ラインロードのオートサーチが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:ASE?` → `1`
注	

12.20.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:MODE <mode>
説明	オートサーチモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt BINary *DEFault = SMARt*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:ASE:MODE BIN`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:MODE?
説明	オートサーチモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:ASE:MODE?` → `BIN`
注	

12.20.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:RESolution

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:RESolution <res>
説明	オートサーチの分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<res> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 01:0.1% 1:1% 10:10% *DEFault = 01*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:ASE:RES 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:LLoad:ASEarch:RESolution?
説明	オートサーチの分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<res> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:LL:ASE:RES?` → `10`
注	

12.20.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:STEP <step>
説明	ステップの期間を設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 1000000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:DUR:STEP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:STEP?
説明	ステップの期間を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:DUR:STEP?` → `5`
注	

12.20.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:REPeats

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:REPeats <rep>
説明	繰り返し回数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rep> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:DUR:REP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:FLOSs:DURation:REPeats?
説明	繰り返し回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rep> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:FLOS:DUR:REP?` → `5`
注	

12.21 RFC2544 - スループットとフレームロス

12.21.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:MODE <mode>
説明	RFC2544スループットとフレームロスのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> USER: ユーザ定義 STEPped: ステップごとに増加 CONStant: 固定 FLEXible: 任意 *DEFault = USER*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:MODE CONS`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:MODE?
説明	RFC2544スループットとフレームロスのフレームサイズモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:MODE?` → `CONS`
注	

12.21.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:USER

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:USER {<size>}*
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544スループットとフレームロスのユーザ定義フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<size>} ∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 64: 64バイト 128: 128バイト 256: 256バイト 512: 512バイト 768: 768バイト 1024: 1024バイト 1280: 1280バイト 1518: 1518バイト JUMB: ジャンボフレームサイズの定義には:`JUMBo`を使用します。
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:USER (64,256,JUMB)`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:USER?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544スループットとフレームロスのユーザ定義フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<size>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:USER?` → `(64,256,JUMB)`
注	

12.21.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:JUMBo

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:JUMBo <size>
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544スループットとフレームロスのジャンボフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1519, MAXimum = 16000, DEFault = 1582*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:JUMB 6000`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:JUMBo?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544スループットとフレームロスのジャンボフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:JUMB?` → `6000`
注	

12.21.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:BEGin

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:BEGin <size>
説明	ステップモードでのRFC2544スループットとフレームロスの開始フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:BEG 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:BEGin?
説明	ステップモードでのRFC2544スループットとフレームロスの開始フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:BEG?` → `128`
注	

12.21.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:END

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:END <size>
説明	ステップモードでのRFC2544スループットとフレームロスの終了フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:END 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:END?
説明	ステップモードでのRFC2544スループットとフレームロスの終了フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:END?` → `128`
注	

12.21.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:STEP <size>
説明	ステップモードでのRFC2544ステップフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:STEP 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:STEP?
説明	ステップモードでのRFC2544ステップフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:STEP?` → `128`
注	

12.21.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:CONStant

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:CONStant <size>
説明	固定モードでのRFC2544フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:CONS 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:CONStant?
説明	固定モードでのRFC2544フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:CONS?` → `128`
注	

12.21.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible:COUNt

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible:COUNt <count>
説明	任意モードでのRFC2544フレーム数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=10, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:FLEX:COUN 3`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible:COUNt?
説明	任意モードでのRFC2544フレーム数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:FLEX:COUN?` → `3`
注	

12.21.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE <size>
説明	任意モードでのRFC2544フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:FLEX1:SIZE 384`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE?
説明	任意モードでのRFC2544フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:FSIZ:FLEX1:SIZE?` → `384`
注	

12.21.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STOP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STOP <enable>
説明	最大使用率でのフレームロスなしで停止を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:STOP ON`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STOP?
説明	最大使用率でのフレームロスなしで停止の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:STOP?` → `1`
注	

12.21.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MINimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MINimum <load>
説明	最小ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 1.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:MIN 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MINimum` は，`:MAXimum`以下でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MINimum? [<suffix>]
説明	最小ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:MIN?` → `10`
注	

12.21.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MAXimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MAXimum <load>
説明	最大ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 100.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:MAX 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MAXimum` は，`:MINimum`以上でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:MAXimum? [<suffix>]
説明	最大ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:MAX?` → `10`
注	

12.21.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STEP <load>
説明	ステップラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0001, MAXimum = 100.0000, DEFault = 10.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:STEP 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:STEP? [<suffix>]
説明	ステップラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:STEP?` → `10`
注	

12.21.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch[:ENABle]

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch[:ENABle] <enable>
説明	ラインロードのオートサーチを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:ASE ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch[:ENABle]?
説明	ラインロードのオートサーチが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:ASE?` → `1`
注	

12.21.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:MODE <mode>
説明	オートサーチモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt BINary *DEFault = SMARt*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:ASE:MODE BIN`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:MODE?
説明	オートサーチモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:ASE:MODE?` → `BIN`
注	

12.21.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:RESolution

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:RESolution <res>
説明	オートサーチの分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<res> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 01:0.1% 1:1% 10:10% *DEFault = 01*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:ASE:RES 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:LLoad:ASEarch:RESolution?
説明	オートサーチの分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<res> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:LL:ASE:RES?` → `10`
注	

12.21.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:STEP <step>
説明	ステップの期間を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 1000000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:DUR:STEP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:STEP?
説明	ステップの期間を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:DUR:STEP?` → `5`
注	

12.21.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:REPeats

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:REPeats <rep>
説明	繰り返し回数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rep> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:DUR:REP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:DURation:REPeats?
説明	繰り返し回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rep> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:DUR:REP?` → `5`
注	

12.21.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold:ENABled

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold:ENABled <enable>
説明	スループットの合否判定のしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:THR:ENAB ON`

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold:ENABled?
説明	スループットの合否判定のしきい値の有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:THR:ENAB?` → `1`

12.21.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold <threshold>
説明	スループットの合否判定のしきい値を Mbps 単位で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<threshold> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 100000.000, DEFault = 1000.000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:THR 95000`
注	最大値はインターフェースの設定によって変わります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:TAFLoss:THReshold?
説明	スループットの合否判定のしきい値を Mbps 単位で問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<threshold> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:TAFL:THR?` → `95000.000`

12.22 RFC2544 - レイテンシ

12.22.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:MODE <mode>
説明	RFC2544レイテンシのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> USER: ユーザ定義 STEPped: ステップごとに増加 CONStant: 固定 FLEXible: 任意 *DEFault = USER*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:MODE CONS`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:MODE?
説明	RFC2544レイテンシのフレームサイズモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:MODE?` → `CONS`
注	

12.22.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:USER

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:USER {<size>}*
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544レイテンシのユーザ定義フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<size>} ∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 64: 64バイト 128: 128バイト 256: 256バイト 512: 512バイト 768: 768バイト 1024: 1024バイト 1280: 1280バイト 1518: 1518バイト JUMB: ジャンボフレームサイズの定義には:`JUMBo`を使用します。
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:USER (64,256,JUMB)`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:USER?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544レイテンシのユーザ定義フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<size>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:USER?` → `(64,256,JUMB)`
注	

12.22.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:JUMBo

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:JUMBo <size>
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544レイテンシのジャンボフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1519, MAXimum = 16000, DEFault = 1582*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:JUMB 6000`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:JUMBo?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544レイテンシのジャンボフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:JUMB?` → `6000`
注	

12.22.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:BEGin

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:BEGin <size>
説明	ステップモードでのRFC2544レイテンシの開始フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:BEG 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:BEGin?
説明	ステップモードでのRFC2544レイテンシの開始フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:BEG?` → `128`
注	

12.22.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:END

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:END <size>
説明	ステップモードでのRFC2544レイテンシの終了フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:END 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:END?
説明	ステップモードでのRFC2544レイテンシの終了フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:END?` → `128`
注	

12.22.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:STEP <size>
説明	ステップモードでのRFC2544レイテンシのステップフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:STEP 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:STEP?
説明	ステップモードでのRFC2544レイテンシのステップフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:STEP?` → `128`
注	

12.22.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:CONStant

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:CONStant <size>
説明	固定モードでのRFC2544レイテンシのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:CONS 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:CONStant?
説明	固定モードでのRFC2544レイテンシのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:CONS?` → `128`
注	

12.22.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible:COUNt

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible:COUNt <count>
説明	任意モードでのRFC2544レイテンシのフレーム数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=10, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:FLEX:COUN 3`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible:COUNt?
説明	任意モードでのRFC2544レイテンシのフレーム数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:FLEX:COUN?` → `3`
注	

12.22.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE <size>
説明	任意モードでのRFC2544レイテンシのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:FLEX1:SIZE 384`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE?
説明	任意モードでのRFC2544レイテンシのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:FSIZ:FLEX1:SIZE?` → `384`
注	

12.22.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MINimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MINimum <load>
説明	最小ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 1.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:MIN 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 ルーターレイテンシモードでの最大許容ラインロードは1Mbpsです。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MINimum` は，`:MAXimum`以下でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MINimum? [<suffix>]
説明	最小ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:MIN?` → `10`
注	

12.22.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MAXimum

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MAXimum <load>
説明	最大ラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 100.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:MAX 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 ルーターレイテンシモードでの最大許容ラインロードは1Mbpsです。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。 `:MAXimum` は，`:MINimum`以上でなければなりません。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:MAXimum? [<suffix>]
説明	最大ラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:MAX? → 10`
注	

12.22.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:STEP <load>
説明	ステップラインロードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0001, MAXimum = 100.0000, DEFault = 10.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:STEP 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 ルーターレイテンシモードでの最大許容ラインロードは1Mbpsです。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:STEP? [<suffix>]
説明	ステップラインロードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:STEP? → 10`
注	

12.22.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:ONLY

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:ONLY <enable>
説明	他のテストに合格したステップのみを実行するかどうかを選択します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:ONLY ON`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:ONLY?
説明	他のテストに合格したステップのみが実行される場合に1を返します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:ONLY?` → `1`
注	

12.22.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:OTESt

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:OTESt <test>
説明	基準とする他のテストを選択します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<test> = <CHARACTER PROGRAM DATA> THRoughput: スループット FLOSs: フレームロス TAFLoss: スループットとフレームロス *DEFault = THR*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:OTES FLOS`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:OTESt?
説明	基準とするテストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<test> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:OTES?` → `FLOS`
注	

12.22.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:TLEVel

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:TLEVel <tol>
説明	許容レベルのパーセント値（使用率の乗数）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tol> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100, DEFault=100*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:TLEV 85`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LLoad:TLEVel?
説明	許容レベルのパーセント値（使用率の乗数）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<tol> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LL:TLEV?` → `85`
注	

12.22.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP <step>
説明	ステップの期間を設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 1000000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:DUR:STEP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP?
説明	ステップの期間を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:DUR:STEP?` → `5`
注	

12.22.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:REPeats

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:REPeats <rep>
説明	繰り返し回数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rep> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:DUR:REP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:REPeats?
説明	繰り返し回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rep> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:DUR:REP?` → `5`
注	

12.22.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold:ENABled

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold:ENABled <enable>
説明	レイテンシの合否判定のしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LTHR:ENAB ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold:ENABled?
説明	レイテンシの合否判定のしきい値の有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LTHR:ENAB?` → `1`
注	

12.22.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold <threshold>
説明	レイテンシの合否判定のしきい値を μs 単位で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<threshold> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 99.999, DEFault = 0.000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LTHR 0.005`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:LTHReshold?
説明	レイテンシの合否判定のしきい値を μs 単位で問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<threshold> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:LTHR?` → `0.005`
注	

12.22.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold:ENABled

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold:ENABled <enable>
説明	ジッタの合否判定のしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:JTHR:ENAB ON`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold:ENABled?
説明	ジッタの合否判定のしきい値の有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:JTHR:ENAB?` → `1`
注	

12.22.21 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold <threshold>
説明	ジッタの合否判定のしきい値を μs 単位で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<threshold> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 99.999, DEFault = 0.000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:JTHR 0.005`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:LATency:JTHReshold?
説明	ジッタの合否判定のしきい値を μs 単位で問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<threshold> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:LAT:JTHR?` → `0.5`
注	

12.23 RFC2544 - バースト

12.23.1 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:MODE <mode>
説明	RFC2544バーストのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FPBurst: フレームベース SPBurst: 秒ベース *DEFault = FPBurst*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:MODE SPB`
注	In Switch/Router mode PORT1 setup is used. PORT2 setup can be set but will be ignored during the test.

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:MODE?
説明	RFC2544バーストのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:MODE?` → `SPB`
注	

12.23.2 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:MODE <mode>
説明	RFC2544バーストのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> USER: ユーザ定義 STEPped: ステップごとに増加 CONStant: 固定 FLEXible: 任意 *DEFault = USER*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:MODE CONS`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:MODE?
説明	RFC2544バーストのフレームサイズモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:MODE?` → `CONS`
注	

12.23.3 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:USER

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:USER {<size>}*
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544バーストのユーザ定義フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<size>} ∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 64: 64 バイト 128: 128 バイト 256: 256 バイト

次のページに続く...

...前のページから続く

	512: 512 バイト 768: 768 バイト 1024: 1024 バイト 1280: 1280 バイト 1518: 1518 バイト JUMB: ジャンボフレームサイズの定義には:JUMBoを使用します。
レスポンス	無し
例	ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:USER (64,256,JUMB)
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:USER?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544バーストのユーザ定義フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<size>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:USER? → (64,256,JUMB)
注	

12.23.4 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:JUMBo

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:JUMBo <size>
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544バーストのジャンボフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1519, MAXimum = 16000, DEFault = 1582*
レスポンス	無し
例	ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:JUMB 6000
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:JUMBo?
説明	ユーザ定義モードでのRFC2544バーストのジャンボフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:JUMB? → 6000
注	

12.23.5 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:BEGin

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:BEGin <size>
説明	ステップモードでのRFC2544バーストの開始フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:BEG 128
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:BEGin?
説明	ステップモードでのRFC2544バーストの開始フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:BEG?` → `128`
注	

12.23.6 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:END

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:END <size>
説明	ステップモードでのRFC2544バーストの終了フレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:END 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:END?
説明	ステップモードでのRFC2544バーストの終了フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:END?` → `128`
注	

12.23.7 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:STEP <size>
説明	ステップモードでのRFC2544バーストのステップフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:STEP 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:STEP?
説明	ステップモードでのRFC2544バーストのステップフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:STEP?` → `128`
注	

12.23.8 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:CONStant

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:CONStant <size>
説明	固定モードでのRFC2544バーストのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:CONS 128`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 [1]最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:CONStant?
説明	固定モードでのRFC2544バーストのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:CONS?` → `128`
注	

12.23.9 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible:COUNt

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible:COUNt <count>
説明	任意モードでのRFC2544バーストのフレーム数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=10, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:FLEX:COUN 3`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible:COUNt?
説明	任意モードでのRFC2544バーストのフレーム数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:FLEX:COUN?` → `3`
注	

12.23.10 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE <size>
説明	任意モードでのRFC2544バーストのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 44, MAXimum = 16000, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:FLEX1:SIZE 384`
注	

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FSIZe:FLEXible<Count>:SIZE?
説明	任意モードでのRFC2544バーストのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Count> = 任意フレーム番号 (1-10)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FSIZ:FLEX1:SIZE?` → `384`
注	

12.23.11 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE <mode>
説明	RFC2544バーストモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STEPped: ステップごとに増加 CONStant: 固定 *DEFault = STEPped*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:MODE CONS`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE?
説明	RFC2544バーストモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:MODE?` → `CONS`
注	

12.23.12 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin <size>
説明	ステップモードでのRFC2544バースト開始サイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 300000000, DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:BEG 10`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin?
説明	ステップモードでのRFC2544バースト開始サイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:BEG?` → `10`
注	

12.23.13 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END <size>
説明	ステップモードでのRFC2544バースト終了サイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 300000000, DEFault = 2000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:END 20`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END?
説明	ステップモードでのRFC2544バースト終了サイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:END?` → `20`
注	

12.23.14 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP <size>
説明	ステップモードでのRFC2544バーストステップサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 300000000, DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:STEP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP?
説明	RFC2544バーストステップサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:STEP?` → `5`
注	

12.23.15 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:CONStant

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:CONStant <size>
説明	固定モードでのRFC2544バーストサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 300000000, DEFault = 2000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:CONS 500`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:CONStant?
説明	固定モードでのRFC2544バーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:CONS?` → `500`
注	

12.23.16 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STOP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STOP <enable>
説明	フレームロスのない最大バーストサイズのときに停止するかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:STOP ON`
注	Switch/Routerまたは，Single ended networkのモードの時に設定できます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STOP?
説明	フレームロスのない最大バーストサイズのときに停止するかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:STOP?` → `1`
注	

12.23.17 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch[:ENABle]

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch[:ENABle] <enable>
説明	フレーム/バーストのオートサーチを行うかどうか設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE ON`
注	This setting is used in Switch/Router and Single ended network mode. スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch[:ENABle]?
説明	フレーム/バーストのオートサーチを行うかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE?` → `0`
注	

12.23.18 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE <mode>
説明	フレーム/バーストのオートサーチのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt: スマートサーチ BINary: バイナリサーチ *DEFault = SMARt*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:MODE SMAR`
注	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE`が有効の時に使用することができます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE?
説明	フレーム/バーストのオートサーチのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:MODE?` → `SMAR,BIN`
注	

12.23.19 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution <resolution>
説明	フレーム/バーストのオートサーチの分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<resolution> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PM1: 0.1% PM10: 1.0% PM100: 10.0% *DEFault = PM1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:RES PM10`
注	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE`が有効の時に使用することができます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution?
説明	フレーム/バーストのオートサーチの分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<resolution> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:RES?` → `PM10`
注	

12.23.20 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:SEConds

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:SEConds <seconds>
説明	秒/バーストのフレーム長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<seconds> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.001, MAXimum = 8.000, DEFault = 1.000*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:SEC 2.000`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，DEFaultはすべてPCTに含まれます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:SEConds?
説明	秒/バーストのフレーム長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seconds> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:SEC?` → `10`
注	

12.23.21 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:MODE

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:MODE <mode>
説明	秒/バーストのオートサーチのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt: スマートサーチ BINary: バイナリサーチ *DEFault = SMARt*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:ASE:MODE SMAR`
注	この設定は `ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:ASE` が有効なときのみ使用できます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:MODE?
説明	秒/バーストのオートサーチのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:ASE:MODE?` → `SMAR,BIN`
注	

12.23.22 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:RESolution

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:RESolution <resolution>
説明	秒/バーストのオートサーチの分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<resolution> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PM01: 0.01% PM1: 0.1% PM10: 1.0% PM100: 10.0% *DEFault = PM1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:ASE:RES PM10`
注	この設定は `ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:ASE` が有効なときのみ使用できます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:SPBurst:ASEarch:RESolution?
説明	秒/バーストのオートサーチの分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<resolution> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:SPB:ASE:RES?` → `PM10`
注	

12.23.23 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:STEP

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:STEP <step>
説明	RFC2544バーストステップの期間を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 1000000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:DUR:STEP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:STEP?
説明	ステップの期間を問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:DUR:STEP?` → `5`
注	

12.23.24 ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:REPeats

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:REPeats <rep>
説明	繰り返し回数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rep> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:DUR:REP 5`
注	スイッチ/ルーターモードでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	ETHernet:RFC:SETup:PORT<Pt>:BURSt:DURation:REPeats?
説明	繰り返し回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rep> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:SET:PORT1:BURS:DUR:REP?` → `5`
注	

12.24 RFC2544 - 結果

12.24.1 ETHernet:RFC:RESult:TEST

文法	ETHernet:RFC:RESult:TEST <test>
説明	結果を取り出すテストを選択します。
パラメータ	<test> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LATency: レイテンシテスト THRoughput: スループットテスト FLOSs: フレームロステスト TAFLoss: スループットとフレームロステスト BURSt: バーストテスト *DEFault = LATency*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:RES:TEST LAT`
注	設定の保存や測定結果の保存で保存されません。

文法	ETHernet:RFC:RESult:TEST?
説明	結果を取り出すテストを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<test> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:RES:TEST? → LAT`
注	

12.24.2 ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:NSTep?

文法	ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:NSTep? <dir>
説明	選択したテストの種類に関して，指定のポート/方向でのステップ数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<dir> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TX =トランスミッタ TXR =リモートトランスミッタ（E2Eテストモードのみ） RX =レシーバ RXR =リモートレシーバ（E2Eテストモードのみ） *DEFault = TX*
レスポンス	<steps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:RES:PORT1:NST? RX → 6`
注	RFCテストがメモリ内に存在する間のみ使用できます。

12.24.3 ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:SELect

文法	ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:SELect <dir>, <step>
説明	結果を取り出すための方向とステップを選択します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<dir> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TX =トランスミッタ TXR =リモートトランスミッタ（E2Eテストモードのみ） RX =レシーバ RXR =リモートレシーバ（E2Eテストモードのみ） *DEFault = TX*
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:RFC:RES:PORT1:SEL TX, 2`
注	ステップ数を取得するには，`ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:NSTep?`コマンド（12.24.2節参照）を使用します。 設定の保存や測定結果の保存で保存されません。

文法	ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:SELect?
説明	結果を取り出すために選択した方向とステップを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<dir> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:RFC:RES:PORT1:SEL?` → `TX, 2`
注	

12.24.4 ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:FETCh?

文法	ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:FETCh? <parameters>
説明	RFC2544の結果を取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Common** REP: 繰り返しレスポンス: <NR1> STEP: ステップレスポンス: <NR1> TFR: 合計フレーム数レスポンス: <NR1> FSIZ: フレームサイズ単位: byte レスポンス: <NR1> FRAT: フレームレート[1]（TXのみ）単位: fpsレスポンス: <NR1> LL: ラインロード[1]（TXのみ）単位:Mbps[2] レスポンス: <NR2> LLA: 実際のラインロード[1]（TXのみ）単位:Mbps[2] レスポンス: <NR2> THR: スループット[1]（RXのみ）単位:Mbps[2] レスポンス: <NR2> UTIL: 使用率[1]（RXのみ）単位: %レスポンス: <NR2> **Latency** LJIT: レイテンシ/ジッタ[4]（Min,Max,Avg）（RXのみ）単位: usレスポンス: <NR2> LAT: レイテンシ（Min,Max,Avg）（RXのみ）単位: usレスポンス: <NR2> JIT: ジッタ（Min,Max,Avg）（RXのみ）単位: usレスポンス: <NR2> **Throughput** FLOS: 消失したフレーム数[3]（RXのみ）レスポンス: <NR2> LRAT: ロス率[3]（RXのみ）単位: %レスポンス: <NR2> **Frame Loss** FLOS: 消失したフレーム数[3]（RXのみ）レスポンス: <NR2> LRAT: ロス率[3]（RXのみ）単位: %レスポンス: <NR2> **Throughput and Frame Loss** FLOS: 消失したフレーム数[3]（RXのみ）レスポンス: <NR2> LRAT: ロス率[3]（RXのみ）単位: %レスポンス: <NR2> **Burst** BSIZ: バーストサイズ BTIM: バースト秒 FLOS: 消失したフレーム数[3]（RXのみ）レスポンス: <NR2>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。
例	`ETH:RFC:RES:PORT1:FETC? (REP,FSIZ,LL)` → `(0), (64), (90.0000)`
注	`ETHernet:RFC:RESult:TEST`コマンド（12.24.1節参照）と `ETHernet:RFC:RESult:PORT<Pt>:SELect`コマンド（12.24.3節参照）によって選択されたテスト，方向，およびステップを基に結果を取り出します。 リクエストした結果がない場合のレスポンスはNaNです。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

次のページに続く...

...前のページから続く

	[1]バーストテストには使用できません。 [2]ルーターレイテンシテストの場合，単位はkbpsになります。 [3]ステップの繰り返しの累積が有効の場合は，ETHernet:RFC:SETup:GENeral:ACCumulateを参照してください。3つの値（Min,Max,Avg）が返されます。 [4]レイテンシ，ジッタのどちらを取得するかは ETHernet:RFC:SETup:GENeral:JITTer で指定します。

12.25 Y.1564 Service Activation Test

12.25.1 ETHernet:SATest:STARt

文法	ETHernet:SATest:STARt
説明	サービスアクティベーションテスト（ITU-T Y.1564に記載）を開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	ETH:SAT:STAR
注	

12.25.2 ETHernet:SATest:STOP

文法	ETHernet:SATest:STOP
説明	サービスアクティベーションテストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	ETH:SAT:STOP
注	

12.25.3 ETHernet:SATest:SETup:TMODe

文法	ETHernet:SATest:SETup:TMODe <mode>
説明	サービスアクティベーションテストモードを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OWAY: ワンウェイテスト RTRip: ラウンドトリップテスト *DEFault = RTRip*
レスポンス	無し
例	ETH:SAT:SET:TMOD OWA
注	ラウンドトリップテストの場合，テストの設定ではローカルからリモートの方向のコマンドと":LTRemote"ノードを使用するのに対して，テスト結果の取得ではリモートからローカルの方向のコマンドと"RTLocal"ノードを使用します。

文法	ETHernet:SATest:SETup:TMODe?
説明	サービスアクティベーションテストモードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	ETH:SAT:SET:TMOD? → OW
注	

12.25.4 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:LTRemote[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:LTRemote[:ENABle] <enable>
説明	ローカルからリモートへのワンウェイテストを有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:OWT:LTR ON`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:LTRemote[:ENABle]?
説明	ローカルからリモートへのワンウェイテストが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:OWT:LTR?` → `1`
注	

12.25.5 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:RTLocal[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:RTLocal[:ENABle] <enable>
説明	リモートからローカルへのワンウェイテストを有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:OWT:RTL ON`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:RTLocal[:ENABle]?
説明	リモートからローカルの方向が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:OWT:RTL?` → `1`
注	

12.25.6 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:BSYMmetry

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:BSYMmetry <symmetry>
説明	ワンウェイテストの帯域幅の対称性を設定します。
パラメータ	<symmetry> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SYMMetric: 対称帯域幅 ASYMmetric: 非対称帯域幅 *DEFault = SYMMetric*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:OWT:BSYM SYMM`
注	この値は，両方向のワンウェイテスト（`ETHernet:SATest:SETup:OWTest:RTLocal`と`ETHernet:SATest:SETup:OWTest:LTRemote`の両方が有効）に対してのみ有効になります。 両方向のワンウェイテストでSYMMetric帯域幅設定を使用するには，両方向のトラフィックを定義するために`ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]`ノードが使用されます。

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:BSYMmetry?
説明	帯域幅の対称性パラメータを設定します。
パラメータ	無し
レスポンス	<symmetry> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:OWT:BSYM?` → `SYMM`
注	

12.25.7 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:SYNChronization

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:SYNChronization <mode>
説明	ワンウェイテストの時刻同期モードを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRETest: テスト前の同期 GPS: GPS. *DEFault = PRETest*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:OWT:SYNC PRET`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:SYNChronization?
説明	時刻同期モードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<symmetry> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:OWT:SYNC?` → `GPS`
注	

12.25.8 ETHernet:SATest:SETup:OWTest:TLSAddresses[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:TLSAddresses[:ENABle] <enable>
説明	リモート側で宛先アドレスとして使用されるローカル送信元アドレスの転送を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:OWT:TLSA ON`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:OWTest:TLSAddresses[:ENABle]?
説明	ローカル送信元アドレスがリモート側で宛先アドレスとして使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:OWT:TLSA?` → `1`
注	

12.25.9 ETHernet:SATest:SETup:CCFC

文法	ETHernet:SATest:SETup:CCFC <enable>
説明	エンドツーエンド測定におけるCMA3000またはVer2.X以前との互換性の有効/無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	なし
例	`ETH:SAT:SET:CCFC ON`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:CCFC?
説明	エンドツーエンド測定におけるCMA3000またはVer2.X以前との互換性の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	なし
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:CCFC?` → `1`
注	

12.25.10 ETHernet:SATest:SETup:CBRate

文法	ETHernet:SATest:SETup:CBRate <unit>
説明	計算上のビットレートベースを設定します。
パラメータ	<unit> = <CHARACTER PROGRAM DATA> IRATe: 情報レート ULRate: 使用されたラインレート *DEFault = IRATe*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:CBR IRAT`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:CBRate?
説明	計算上のビットレートベースを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<unit> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:CBR?` → `IRAT`
注	

12.25.11 ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration

文法	ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration <duration>
説明	サービスパフォーマンステスト期間を設定します。
パラメータ	<duration> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 15M: 15分 2H: 2時間 24H: 24時間 CUSTom: カスタム値を使用 *DEFault = CUSTom*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SPTD 15M`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration?
説明	サービスパフォーマンステスト期間を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SPTD?` → `15M`
注	

12.25.12 ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration:CDURation

文法	ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration:CDURation <hours>,<minutes>,<seconds>
説明	サービスパフォーマンステストのカスタム期間を設定します。
パラメータ	<hours> = <NUMERIC PROGRAM DATA> (0-23)
	<minutes> = <NUMERIC PROGRAM DATA> (0-1439)
	<seconds> = <NUMERIC PROGRAM DATA> (0-86399)
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SPTD:CDUR 0,5,0`
注	サービスパフォーマンステストのカスタム期間は23時間59分59秒を超えて設定できません。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SPTDuration:CDURation?
説明	サービスパフォーマンステストのカスタム期間を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<hours> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<minutes> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<seconds> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SPTD:CDUR?` → `0,5,0`
注	

12.25.13 ETHernet:SATest:SETup:COFail

文法	ETHernet:SATest:SETup:COFail <enable>
説明	障害発生時に続行を有効または無効にします。有効にすると，サービス判定条件の違反に関わらず，すべてのサービスコンフィグレーションテストが実施されます。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:COF OFF`
注	サービス判定条件を超えた場合，サービスパフォーマンステストは実施されません。

文法	ETHernet:SATest:SETup:COFail?
説明	障害発生時に続行が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:COF?` → `0`
注	

12.25.14 ETHernet:SATest:SETup:GENeral:IAFFilter

文法	ETHernet:SATest:SETup:GENeral:IAFFilter
説明	受信アドレスフィルタの有効/無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	なし
例	`ETH:SAT:SET:GEN:IAFF ON`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:GENeral:IAFFilter?
説明	受信アドレスフィルタの有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	なし
レスポンス	<enable> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:GEN:IAFF?` → `1`
注	

12.25.15 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:ENABle] <enable>
説明	サービスを有効または無効にします。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV OFF`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:ENABle]?
説明	サービスが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV?` → `0`
注	

12.25.16 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:NAME

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:NAME <name>
説明	サービスの名前を変更します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<name> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:NAME "Video"`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:NAME?
説明	サービスの名前を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:NAME?` → `"Video"`
注	

12.25.17 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate] <rate>
説明	指定のサービスの認定情報レートを設定します。 単位:Mbps
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<rate> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = see note*[1]*, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CIR 1.12`
注	0が設定されると，CIRテストはスキップされます。 プロファイルがビデオまたは音声である場合，この値は自動的に計算されます。 [1]最大値は，現在のフレームサイズ設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]?
説明	指定のサービスの認定情報レートを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<rate> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CIR?` → `1.12`
注	

12.25.18 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate] <rate>
説明	指定のサービスの認定情報レートを設定します。単位:Mbps
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<rate> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = see note*[1]，*DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL 1.12`
注	0が設定されると，CIRテストはスキップされます。 プロファイルがビデオまたは音声である場合，この値は自動的に計算されます。 [1]最大値は，現在のフレームサイズ設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]?
説明	指定のサービスの認定情報レートを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<rate> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL?` → `1.12`
注	

12.25.19 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:PROFile

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:PROFile <profile>
説明	ストリームのプロファイルを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<profile> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DATA: データ VIDeo: ビデオ VOICe: 音声 *DEFault = DATA*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:PROF VID`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:PROFile?
説明	ストリームのプロファイルを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<profile> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:PROF?` → `VID`
注	

12.25.20 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:PROFile

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:PROFile <profile>
説明	ストリームのプロファイルを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<profile> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DATA: データ VIDeo: ビデオ VOICe: 音声 *DEFault = DATA*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:PROF VID`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:PROFile?
説明	ストリームのプロファイルを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<profile> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:PROF?` → `VID`
注	

12.25.21 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding :VIDeo

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding:VIDeo <encoding>
説明	ストリームのビデオエンコーディングを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<encoding> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SDMPEG2: SDTV (MPEG2) HDMPEG2: HDTV (MPEG2) HDMPEG4: MPEG4 (H.264) SD *DEFault = SDMPEG2*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:ENC:VID HDMPEG2`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding:VIDeo?
説明	ストリームのビデオエンコーディングを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<encoding> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:ENC:VID?` → `HDMPEG2`
注	

12.25.22 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding :VIDeo

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding:VIDeo <encoding>
説明	ストリームのビデオエンコーディングを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<encoding> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SDMPEG2: SDTV (MPEG2) HDMPEG2: HDTV (MPEG2) HDMPEG4: MPEG4 (H.264) SD *DEFault = SDMPEG2*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:ENC:VID HDMPEG2`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding:VIDeo?
説明	ストリームのビデオエンコーディングを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<encoding> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:ENC:VID?` → `HDMPEG2`
注	

12.25.23 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding :VOICe

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding:VOICe <encoding>
説明	ストリームの音声エンコーディングを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<encoding> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G711: VoIP G.711 G7231: VoIP G.723.1 G729: VoIP G.729 *DEFault = G711*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:ENC:VOIC G7231`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:ENCoding:VOICe?
説明	ストリームの音声エンコーディングを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<encoding> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:ENC:VOIC?` → `G7231`
注	

12.25.24 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding :VOICe

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding:VOICe <encoding>
説明	ストリームの音声エンコーディングを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<encoding> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G711: VoIP G.711 G7231: VoIP G.723.1 G729: VoIP G.729 *DEFault = G711*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:ENC:VOIC G7231`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:ENCoding:VOICe?
説明	ストリームの音声エンコーディングを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<encoding> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:ENC:VOIC?` → `G7231`
注	

12.25.25 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:NCHannels

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:NCHannels <channel>
説明	チャネルの数を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<channel> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 100000, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:NCH 3`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote][:CIRate]:NCHannels?
説明	チャネルの数を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<channel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:NCH?` → `3`
注	

12.25.26 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:NCHannels

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:NCHannels <channel>
説明	チャネルの数を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<channel> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 100000, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:NCH 3`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal[:CIRate]:NCHannels?
説明	チャネルの数を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<channel> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:NCH?` → `3`
注	

12.25.27 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EIRate

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EIRate <rate>
説明	指定のサービスの超過情報レートを設定します。 単位:Mbps
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<rate> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = see note*[1]*, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:EIR 0.10`
注	0が設定されると，EIRテストはスキップされます。 [1]最大値は，現在のフレームサイズ設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EIRate?
説明	指定のサービスの超過情報レートを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<rate> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:EIR?` → `0.12`
注	

12.25.28 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EIRate

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EIRate <rate>
説明	指定のサービスの超過情報レートを設定します。 単位:Mbps
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<rate> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = see note*[1]*, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:EIR 0.12`
注	0が設定されると，EIRテストはスキップされます。 [1]最大値は，現在のフレームサイズ設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EIRate?
説明	指定のサービスの超過情報レートを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<rate> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:EIR?` → `0.12`
注	

12.25.29 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing[:ENABle] <enable>
説明	トラフィックポリシングテストステップを有効または無効にします。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:TPOL OFF`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing[:ENABle]?
説明	トラフィックポリシングテストが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:TPOL?` → `0`
注	

12.25.30 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing[:ENABle] <enable>
説明	トラフィックポリシングテストステップを有効または無効にします。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:TPOL OFF`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing[:ENABle]?
説明	トラフィックポリシングテストが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:TPOL?` → `0`
注	

12.25.31 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing:MARGin

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing:MARGin <margin>
説明	トラフィックポリシングの許容マージンを設定します。単位:Mbps
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<margin> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = see note*[1]*, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:TPOL:MARG 10`
注	最小マージンは，最大1Gbpsの回線速度で0.01Mbpsになります。 最小マージンは，1Gbpsの回線速度で0.10Mbpsになります。 [1]最大値は，現在のフレームサイズ設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing:MARGin?
説明	トラフィックポリシングの許容マージンを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<margin> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:TPOL:MARG?` → `10.15`
注	

12.25.32 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing:MARGin

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing:MARGin <margin>
説明	トラフィックポリシングの許容マージンを設定します。単位:Mbps
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<margin> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = see note*[1]*, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:TPOL:MARG 10`
注	最小マージンは，最大1Gbpsの回線速度で0.01Mbpsになります。 最小マージンは，1Gbpsの回線速度で0.10Mbpsになります。 [1]最大値は，現在のフレームサイズ設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing:MARGin?
説明	トラフィックポリシングの許容マージンを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<margin> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:TPOL:MARG?` → `10.15`
注	

12.25.33 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CBSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CBSize <size>
説明	指定のサービスの認定バーストサイズを設定します。単位: byte
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CBS 10000`
注	0に設定されると，CBSテストが除外されます。 0より大きく，MTUサイズより小さい値に設定された場合は，MTUサイズが適用されます。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CBSize?
説明	指定のサービスの認定バーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CBS?` → `10000`
注	

12.25.34 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CBSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CBSize <size>
説明	指定のサービスの認定バーストサイズを設定します。単位: byte
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CBS 10000`
注	0に設定されると，CBSテストが除外されます。 0より大きく，MTUサイズより小さい値に設定された場合は，MTUサイズが適用されます。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CBSize?
説明	指定のサービスの認定バーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CBS?` → `10000`
注	

12.25.35 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EBSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EBSize <size>
説明	指定のサービスの超過バーストサイズを設定します。 単位: byte
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:EBS 10000`
注	0に設定されると，EBSテストが除外されます。 0より大きく，MTUサイズより小さい値に設定された場合は，MTUサイズが適用されます。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EBSize?
説明	指定のサービスの超過バーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:EBS?` → `1`
注	

12.25.36 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EBSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EBSize <size>
説明	指定のサービスの超過バーストサイズを設定します。 単位: byte
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:EBS 1`
注	0に設定されると，EBSテストが除外されます。 0より大きく，MTUサイズより小さい値に設定された場合は，MTUサイズが適用されます。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EBSize?
説明	指定のサービスの超過バーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:EBS?` → `1`
注	

12.25.37 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare[:ENABle] <enable>
説明	サービスのカラー認識を有効または無効にします。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV OFF`
注	無効にすると，カラーを区別しないモードになります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare[:ENABle]?
説明	サービスのカラー認識が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV? → 0`
注	

12.25.38 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare[:ENABle]

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare[:ENABle] <enable>
説明	サービスのカラー認識を有効または無効にします。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV OFF`
注	無効にすると，カラーを区別しないモードになります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare[:ENABle]?
説明	サービスのカラー認識が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV? → 0`
注	

12.25.39 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:CMEThod

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:CMEThod <method>
説明	指定のサービスのカラー方式を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<method> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DSCP: 差別化サービスコードポイント PCP: 優先度コードポイント *DEFault = DSCP*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:CMET DSCP`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:CMEThod?
説明	指定のサービスのカラー方式を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<method> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:CMET? → DSCP`
注	

12.25.40 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:CMEThod

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:CMEThod <method>
説明	指定のサービスのカラー方式を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<method> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DSCP: 差別化サービスコードポイント PCP: 優先度コードポイント *DEFault = DSCP*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:CMET DSCP`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:CMEThod?
説明	指定のサービスのカラー方式を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<method> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:CMET?` → `DSCP`
注	

12.25.41 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP:GREen

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP:GREen <value>
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のグリーン値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 63, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:DSCP:GRE 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP:GREen?
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のグリーン値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:DSCP:GRE?` → `1`
注	

12.25.42 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:GREen

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:GREen <value>
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のグリーン値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 63, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:DSCP:GRE 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:GREen?
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のグリーン値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:DSCP:GRE?` → `1`
注	

12.25.43 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP :YELLow

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP:YELLow <value>
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のイエロー値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 63, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:DSCP:YELL 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:DSCP:YELLow?
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のイエロー値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:DSCP:YELL? → 1`
注	

12.25.44 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:YELLow

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:YELLow <value>
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のイエロー値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 63, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:DSCP:YELL 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:DSCP:YELLow?
説明	指定のサービスについてDSCPカラー方式のイエロー値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:DSCP:YELL? → 1`
注	

12.25.45 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP:GREen

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP:GREen <value>
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のグリーン値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:PCP:GRE 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP:GREen?
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のグリーン値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:PCP:GRE? → 1`
注	

12.25.46 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:GREen

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:GREen <value>
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のグリーン値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:PCP:GRE 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:GREen?
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のグリーン値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:PCP:GRE?` → `1`
注	

12.25.47 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP :YELLow

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP:YELLow <value>
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のイエロー値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:PCP:YELL 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CAVare:PCP:YELLow?
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のイエロー値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CAV:PCP:YELL?` → `1`
注	

12.25.48 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:YELLow

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:YELLow <value>
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のイエロー値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:PCP:YELL 1`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CAVare:PCP:YELLow?
説明	指定のサービスについてPCPカラー方式のイエロー値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CAV:PCP:YELL?` → `1`
注	

12.25.49 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FTDelay

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FTDelay <delay>
説明	フレーム転送遅延の許容値を設定します。単位: ms
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<delay> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 2000.000, DEFault = 0.500*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:FTD 1.100`
注	精度は小数点以下3桁です。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FTDelay?
説明	フレーム転送遅延の許容値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<delay> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:FTD?` → `10.000`
注	

12.25.50 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FTDelay

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FTDelay <delay>
説明	フレーム転送遅延の許容値を設定します。単位: ms
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<delay> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 2000.000, DEFault = 0.500*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:FTD 10.000`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FTDelay?
説明	フレーム転送遅延の許容値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<delay> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:FTD?` → `10.000`
注	

12.25.51 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria :FDVariation

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FDVariation <variation>
説明	フレーム遅延変化の許容値を設定します。単位: ms
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<variation> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 2000.000, DEFault = 0.050*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:FDV 20.000`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FDVariation?
説明	フレーム遅延変化の許容値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<variation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:FDV?` → `20.000`
注	

12.25.52 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FDVariation

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FDVariation <variation>
説明	フレーム遅延変化の許容値を設定します。 単位: ms
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<variation> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 2000.000, DEFault = 0.050*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:FDV 20.000`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FDVariation?
説明	フレーム遅延変化の許容値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<variation> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:FDV?` → `20.000`
注	

12.25.53 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FLRatio

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FLRatio <ratio>
説明	許容フレームロス率を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<ratio> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00, MAXimum = 1.00, DEFault = 0.00*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:FLR 0.000015` `ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:FLR 15e-06`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:FLRatio?
説明	許容フレームロス率を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<ratio> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:FLR?` → `1.50e-05`
注	

12.25.54 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FLRatio

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FLRatio <ratio>
説明	許容フレームロス率を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<ratio> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00, MAXimum = 1.00, DEFault = 0.00*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:FLR 0.000015` `ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:FLR 15e-06`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:FLRatio?
説明	許容フレームロス率を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<ratio> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:FLR?` → `1.50e-05`
注	

12.25.55 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria :AVAilability

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:AVAilability <value>
説明	許容可用性を設定します。単位: パーセント
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000, DEFault=100.0000*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:AVA 99.0000`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:SACRiteria:AVAilability?
説明	許容可用性を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SACR:AVA?` → `99.0000`
注	

12.25.56 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:AVAilability

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:AVAilability <value>
説明	許容可用性を設定します。単位: パーセント
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0000, MAXimum = 100.0000, DEFault = 100.0000*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:AVA 99.0000`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:SACRiteria:AVAilability?
説明	許容可用性を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:SACR:AVA?` → `99.0000`
注	

12.25.57 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:FSMode

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:FSMode <mode>
説明	構成済みのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONStant: 固定フレームサイズ[1] EMIX: 混合フレームサイズ[2] *DEFault = CONStant*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:FSM CONS`

注	[1]以下のコマンドにより定義されたフレームサイズを使用します。
	`ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:FSIZe.`
	[2]以下のコマンドにより定義されたフレームサイズを使用します。
	`ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EMIX.`

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:FSMode?
説明	構成済みのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:FSM?` → `CONS`
注	

12.25.58 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:FSMode

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:FSMode <mode>
説明	構成済みのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONStant: 固定フレームサイズ[1] EMIX: 混合フレームサイズ[2] *DEFault = CONStant*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:FSM CONS`
注	[1]以下のコマンドにより定義されたフレームサイズを使用します。 `ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:FSIZe`. [2]以下のコマンドにより定義されたフレームサイズを使用します。 `ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EMIX`.

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:FSMode?
説明	構成済みのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:FSM?` → `CONS`
注	

12.25.59 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CFSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CFSize <size>
説明	固定フレームサイズを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 64: 64バイト 128: 128バイト 256: 256バイト 512: 512バイト 1024: 1024バイト 1280: 1280バイト 1518: 1518バイト MTU: MTU値を使用[1] USER: ユーザ定義値を使用[2] *DEFault = 512*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CFS 256`
注	[1]MTU値を変更するには以下のコマンドを使用します。 `ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:MTU`. [2]ユーザ定義値を変更するには以下のコマンドを使用します。 `ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:UDFSize`.

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:CFSize?
説明	固定フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:CFS?` → `256`
注	

12.25.60 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CFSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CFSize <size>
説明	固定フレームサイズを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 64: 64バイト 128: 128バイト 256: 256バイト 512: 512バイト 1024: 1024バイト 1280: 1280バイト 1518: 1518バイト MTU: MTU値を使用[1] USER: ユーザ定義値を使用[2] *DEFault = 512*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CFS 256`
注	[1]MTU値を変更するには以下のコマンドを使用します。 `ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:MTU`. [2]ユーザ定義値を変更するには以下のコマンドを使用します。 `ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:UDFSize`.

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:CFSize?
説明	固定フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:CFS?` → `256`
注	

12.25.61 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EMIX

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EMIX <mix>
説明	EMIXシーケンスを定義します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<mix> = <STRING PROGRAM DATA> 文字'a'〜'h'または'u'のシーケンスにより，EMIXシーケンスを定義します。以下を指定します。 'a': 64バイトのフレーム 'b': 128バイトのフレーム 'c': 256バイトのフレーム 'd': 512バイトのフレーム 'e': 1024バイトのフレーム 'f': 1280バイトのフレーム 'g': 1518バイトのフレーム 'h': MTUサイズのフレーム[1] 'u': ユーザ定義サイズのフレーム[2]

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = "abceg"
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:EMIX "ababccdddhu"`

注	不正な文字はEMIX文字列から削除され，文字列の長さが16文字を超える場合，当該文字列は切り捨てられます。
	[1]MTU値を変更するには以下のコマンドを使用します。
	`ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:MTU.`
	[2]ユーザ定義値を変更するには以下のコマンドを使用します。
	`ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:UDFSize.`

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:EMIX?
説明	EMIXシーケンスを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<emix> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:EMIX?` → `"ababccdddhu"`
注	

12.25.62 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EMIX

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EMIX <mix>
説明	EMIXシーケンスを定義します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<mix> = <STRING PROGRAM DATA> 文字'a'〜'h'または'u'のシーケンスにより，EMIXシーケンスを定義します。以下を指定します。 'a': 64バイトのフレーム 'b': 128バイトのフレーム 'c': 256バイトのフレーム 'd': 512バイトのフレーム 'e': 1024バイトのフレーム 'f': 1280バイトのフレーム 'g': 1518バイトのフレーム 'h': MTUサイズのフレーム[1] 'u': ユーザ定義サイズのフレーム[2] *DEFault = "abceg"*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:EMIX "ababccdddhu"`

注	不正な文字はEMIX文字列から削除され，文字列の長さが16文字を超える場合，当該文字列は切り捨てられます。
	[1]MTU値を変更するには以下のコマンドを使用します。
	`ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:MTU.`
	[2]ユーザ定義値を変更するには以下のコマンドを使用します。
	`ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:UDFSize.`

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:EMIX?
説明	EMIXシーケンスを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<emix> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:EMIX?` → `"ababccdddhu"`
注	

12.25.63 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:MTU

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:MTU <value>
説明	MTU値を設定します。単位: byte
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1518, MAXimum = 16000, DEFault = 1518*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:MTU 10101`

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:MTU?
説明	MTU値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:MTU?` → `10101`
注	

12.25.64 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:MTU

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:MTU <value>
説明	MTU値を設定します。単位: byte
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1518, MAXimum = 16000, DEFault = 1518*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:MTU 10101`

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:MTU?
説明	MTU値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:MTU?` → `10101`
注	

12.25.65 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:UDFSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:UDFSize <size>
説明	ユーザ定義フレームサイズを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 46* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 512*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:UDFS 111`
注	[1]最小許容フレームサイズは，フレームの内容設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>[:LTRemote]:UDFSize?
説明	ユーザ定義フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:UDFS?` → `111`
注	

12.25.66 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:UDFSize

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:UDFSize <size>
説明	ユーザ定義フレームサイズを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 46* [1]*, MAXimum = 16000, DEFault = 512*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:UDFS 111`
注	[1]最小許容フレームサイズは，フレームの内容設定によって異なります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:RTLocal:UDFSize?
説明	ユーザ定義フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:RTL:UDFS?` → `111`
注	

12.25.67 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SDURation

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SDURation <duration>
説明	サービスコンフィグレーションテストステップの期間を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 60, DEFault = 3*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SCTS:SDUR 5`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SDURation?
説明	サービスコンフィグレーションテストステップの期間を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SCTS:SDUR?` → `5`
注	

12.25.68 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:NSTep

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:NSTep <duration>
説明	サービスコンフィグレーションテストのステップ数を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<steps> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 10, DEFault = 4*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SCTS:NST 2`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:NSTep?
説明	サービスコンフィグレーションテストのステップ数を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<steps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SCTS:NST?` → `2`
注	

12.25.69 ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SLOPe

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SLOPe <slope>
説明	サービスコンフィグレーションテストのスロープを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<slope> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ASCending: 上昇スロープを使用（最小レートが最初） DESCending: 下降スロープを使用（CIRレートが最初） *DEFault = ASCending*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SCTS:SLOP ASC`
注	

文法	ETHernet:SATest:SETup:SERVice<no>:SCTSteps:SLOPe?
説明	サービスコンフィグレーションテストのスロープを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<slope> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:SERV1:SCTS:SLOP?` → `ASC`
注	

12.25.70 ETHernet:SATest:SETup:VERCompati

文法	ETHernet:SATest:SETup:VERCompati <version>
説明	レイテンシの分解能を設定します。
パラメータ	<version> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
	V1002: V10.02 以前のバージョン[1] V1003: V10.03 以降のバージョン *DEFault = V1002*
レスポンス	無し
例	`ETH:SAT:SET:VERC V1002`
注	[1] V10.02 以前のソフトウェアと互換性があります。

文法	ETHernet:SATest:SETup:VERCompati?
説明	レイテンシの分解能を問い合わせます。
レスポンス	<version> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SAT:SET:VERC?` → `V1003`
注	

12.25.71 ETHernet:SATest:RESult:TSYNchronization?

文法	ETHernet:SATest:RESult:TSYNchronization?
説明	サービスアクティベーションテスト期間中のタイミング同期のステータスを問い合わせます。 ワンウェイテストの場合，フレーム転送遅延測定で必要な精度を達成するには，GPSシステムからの信号が必要になります。
パラメータ	無し
レスポンス	<local-status> = <STRING RESPONSE DATA> ”Pending”，”Fail”，または”Pass”が，ローカル側での同期ステータスを表します。
	<remote-status> = <STRING RESPONSE DATA> ”Pending”，”Fail”，または”Pass”が，リモート側での同期ステータスを表します。
例	`ETH:SAT:RES:TSYN?` → `Pass,Fail`
注	

12.25.72 ETHernet:SATest:RESult:SCTest[:LTRemote]?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest[:LTRemote]?
説明	ローカルからリモートの方向におけるすべてのサービスコンフィグレーションテストの全体的な結果を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<status> = <STRING RESPONSE DATA> "Pending", "Fail", または"Pass"が，テストステップのステータスを表します。
例	`ETH:SAT:RES:SCT?` → `Pass`
注	

12.25.73 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:RTLocal?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:RTLocal?
説明	リモートからローカルの方向におけるすべてのサービスコンフィグレーションテストの全体的な結果を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<status> = <STRING RESPONSE DATA> "Pending", "Fail", または"Pass"が，テストステップのステータスを表します。
例	`ETH:SAT:RES:SCT:RTL?` → `Pass`
注	

12.25.74 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate? <step>
説明	サービスコンフィグレーションテストの指定のステップの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 10, DEFault = 1*
レスポンス	<status> = <STRING RESPONSE DATA> "Fail"または"Pass"が，テストステップのステータスを表します。
	<IR-min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小情報レート単位:Mbps
	<IR-avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均情報レート単位:Mbps
	<IR-max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大情報レート単位:Mbps
	<FL-count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> フレームロス単位: フレーム
	<FL-rate> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA> フレームロス率
	<FTD-min> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小フレーム転送遅延単位: ms
	<FTD-avg> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均フレーム転送遅延単位: ms
	<FTD-max> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大フレーム転送遅延単位: ms
	<FDV-min> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小フレーム遅延変化単位: ms
	<FDV-avg> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均フレーム遅延変化単位: ms
	<FDV-max> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大フレーム遅延変化単位: ms
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:CIR? 1` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.75 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:CIRate?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:CIRate? <step>
説明	サービスコンフィグレーションテストの指定のステップの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 10, DEFault = 1*
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:RTL:CIR? 1` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.76 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:EIRate?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:EIRate? [<color>]
説明	指定の超過情報レートテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<color> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GREen: グリーンカラーカウンタ YELLow: イエローカラーカウンタ TOTal: カラーを区別しないモードでは，この結果しか入手できません。カラーが認識される場合，グリーンカラーカウンタとイエローカラーカウンタの合計値になります。 *DEFault = TOTal*
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:EIR? GRE` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.77 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:EIRate?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:EIRate?[<color>]
説明	指定の超過情報レートテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<color> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GREen: グリーンカラーカウンタ YELLow: イエローカラーカウンタ TOTal: カラーを区別しないモードでは，この結果しか入手できません。カラーが認識される場合，グリーンカラーカウンタとイエローカラーカウンタの合計値になります。 *DEFault = TOTal*
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:RTL:EIR? GRE` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.78 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:TPOLicing? [<color>]
説明	指定のトラフィックポリシングテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<color> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GREen: グリーンカラーカウンタ YELLow: イエローカラーカウンタ TOTal: カラーを区別しないモードでは，この結果しか入手できません。カラーが認識される場合，グリーンカラーカウンタとイエローカラーカウンタの合計値になります。 *DEFault = TOTal*
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:TPOL? GRE` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.79 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:TPOLicing? [<color>]
説明	指定のトラフィックポリシングテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<color> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GREen: グリーンカラーカウンタ YELLow: イエローカラーカウンタ TOTal: カラーを区別しないモードでは，この結果しか入手できません。カラーが認識される場合，グリーンカラーカウンタとイエローカラーカウンタの合計値になります。 *DEFault = TOTal*
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:RTL:TPOL? GRE` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.80 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CBSize?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CBSize?
説明	認定バーストサイズテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:CBS?` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.81 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:CBSize?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:CBSize?
説明	認定バーストサイズテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:RTL:CBS?` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.82 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:EBSize?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:EBSize? [<color>]
説明	超過バーストサイズテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<color> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GREen: グリーンカラーカウンタ YELLow: イエローカラーカウンタ TOTal: カラーを区別しないモードでは，この結果しか入手できません。カラーが認識される場合，グリーンカラーカウンタとイエローカラーカウンタの合計値になります。 *DEFault = TOTal*
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:EBS? GRE` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.83 ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:EBSize?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>:RTLocal:EBSize?[<color>]
説明	超過バーストサイズテストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
	<color> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GREen: グリーンカラーカウンタ YELLow: イエローカラーカウンタ TOTal: カラーを区別しないモードでは，この結果しか入手できません。カラーが認識される場合，グリーンカラーカウンタとイエローカラーカウンタの合計値になります。 *DEFault = TOTal*
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SCTest:SERVice<no>[:LTRemote]:CIRate`
例	`ETH:SAT:RES:SCT:SERV1:RTL:EBS? GRE` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3`
注	

12.25.84 ETHernet:SATest:RESult:SPTest[:LTRemote]?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SPTest[:LTRemote]?
説明	ローカルからリモートの方向におけるすべてのサービスパフォーマンステストの全体的な結果を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<status> = <STRING RESPONSE DATA> "Pending"，"Fail"，または"Pass"が，テストステップのステータスを表します。
例	`ETH:SAT:RES:SPT?` → `Pass`
注	

12.25.85 ETHernet:SATest:RESult:SPTest:RTLocal?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SPTest:RTLocal?
説明	リモートからローカルの方向におけるすべてのサービスパフォーマンステストの全体的な結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<status> = <STRING RESPONSE DATA> "Pending"，"Fail"，または"Pass"が，テストステップのステータスを表します。
例	`ETH:SAT:RES:SPT:RTL?` → `Pass`
注	

12.25.86 ETHernet:SATest:RESult:SPTest:SERVice<no>[:LTRemote]?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SPTest:SERVice<no>[:LTRemote]?
説明	サービスのサービスパフォーマンステストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	<status> = <STRING RESPONSE DATA> "Fail"または"Pass"が，テストステップのステータスを表します。
	<IR-min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小情報レート単位:Mbps
	<IR-avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均情報レート単位:Mbps
	<IR-max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大情報レート単位:Mbps
	<FL-count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> フレームロス単位: フレーム
	<FL-rate> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA> フレームロス率
	<FTD-min> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小フレーム転送遅延単位: ms
	<FTD-avg> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均フレーム転送遅延単位: ms
	<FTD-max> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大フレーム転送遅延単位: ms
	<FDV-min> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小フレーム遅延変化単位: ms
	<FDV-avg> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均フレーム遅延変化単位: ms
	<FDV-max> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大フレーム遅延変化単位: ms
	<Availability> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 可用性（リンク）単位: パーセント
	<Unavailable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 使用不能時間単位: 秒
例	`ETH:SAT:RES:SPT:SERV1?` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3,100.00,0`
注	

12.25.87 ETHernet:SATest:RESult:SPTest:SERVice<no>:RTLocal?

文法	ETHernet:SATest:RESult:SPTest:SERVice<no>:RTLocal?
説明	サービスのサービスパフォーマンステストの結果を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1〜8)
レスポンス	レスポンスパラメータは以下のコマンドと同じです。 `ETHernet:SATest:RESult:SPTest:SERVice<no>[:LTRemote]?`
例	`ETH:SAT:RES:SPT:SERV1:RTL?` → `Pass,1.00,2.00,3.00,0,0.00E+00,1,2,3,1,2,3,100.00,0`
注	

12.26 Cable Test

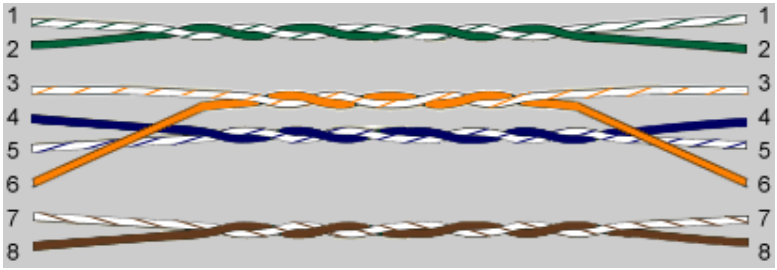
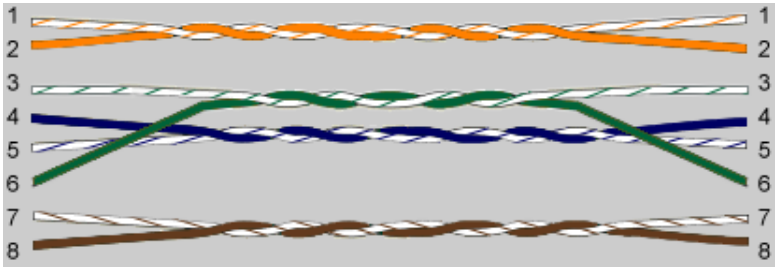
12.26.1 ETHernet:CABLe:STARt

文法	ETHernet:CABLe:STARt
説明	ケーブルテストを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:CABL:STAR`
注	

12.26.2 ETHernet:CABLe:STOP

文法	ETHernet:CABLe:STOP
説明	ケーブルテストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:CABL:STOP`
注	

12.26.3 ETHernet:CABLe:CCStandard

文法	ETHernet:CABLe:CCStandard <ccs>
説明	カラーコーディング標準を設定します。
パラメータ	<port> = <CHARACTER PROGRAM DATA> T568A: CAT5 T568B: CAT5E T568BCAT6: CAT6, CAT6A *DEFault = T568A*
レスポンス	無し
例	`ETH:CABL:CCS T568B`
注	T568A:  ペア1: ピン4，5 ペア2: ピン3，6 ペア3: ピン1，2 ペア4: ピン7，8 T568B, T568BCAT6:  ペア1: ピン4，5 ペア2: ピン1，2

次のページに続く...

...前のページから続く

	ペア3: ピン3，6 ペア4: ピン7，8

文法	ETHernet:CABLe:CCStandard?
説明	カラーコーディング標準を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<ccs> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:CABL:CCS?` → `T568B`
注	

12.26.4 ETHernet:CABLe:RESults:PAIR<Pr>?

文法	ETHernet:CABLe:RESults:PAIR<Pr>?
説明	ペアのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pr> =ペア番号（1〜4）
レスポンス	<status> = <CHARACTER RESPONSE DATA> OK: 問題なし SHRT: ショート状態 OPEN: 開放状態 FAIL: 失敗(ビジー/無効) NA: ステータス入手不可
	<distance> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 障害までの距離単位: メートル 障害が発生していない場合は，0.0が返されます。

例	`ETH:CABL:RES:PAIR1?` → `OK,0.0`
	`ETH:CABL:RES:PAIR2?` → `SHRT,20.6`
	`ETH:CABL:RES:PAIR3?` → `OPEN,2.4`

注	結果はテスト中に取得できません。

12.27 IP Channel Statistics

12.27.1 ETHernet:CSTat:STARt

文法	ETHernet:CSTat:STARt
説明	IPチャネル統計情報テストを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:STAR`
注	本コマンドを実行すると，PHYリセットが実施され，数秒の間リンクロスの状態になります。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.2 ETHernet:CSTat:STOP

文法	ETHernet:CSTat:STOP
説明	IPチャネル統計情報テストを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:STOP`
注	本コマンドを実行すると，PHYリセットが実施され，数秒の間リンクロスの状態になります。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.3 ETHernet:CSTat:SETup:FOLLow

文法	ETHernet:CSTat:SETup:FOLLow <enable>
説明	PORT1を基準とするPORT2の設定を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:SET:FOLL OFF`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:CSTat:SETup:FOLLow?
説明	PORT2の設定がPORT1を基準とするかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:SET:FOLL?` → `0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.4 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FOLLow

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FOLLow <enable>
説明	ポート<Pt>のCStat設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2〜4)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:SET:PORT2:FOLL ON`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FOLLow?
説明	ポート<Pt>のCStat設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2〜4)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:SET:PORT2:FOLL? → 1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.5 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:CDEFinitions

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:CDEFinitions <definitions>
説明	アクティブなチャネル定義を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<definitions>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> SMAC: Source MAC address DMAC: Destination MAC address PINF: Protocol information VLAN: VLAN MPLS: MPLS SIP: Source IP address DIP: Destination IP address IPNH: IP next header SPOR: Source TCP/UDP port DPOR: Destination TCP/UDP port
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:SET:PORT1:CDEF (SMAC,SPOR)`
注	テストの実行中にチャネル定義を変更すると，両方のポートに関する結果がリセットされます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:CDEFinitions?
説明	アクティブなチャネル定義を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<definition>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <definition> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:SET:PORT1:CDEF? → (SMAC,SPOR)`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.6 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:MERGe

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:MERGe <definition>
説明	組み合わせるチャネル定義を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<definition> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMAC: Source MAC address DMAC: Destination MAC address PINF: Protocol information VLAN: VLAN MPLS: MPLS SIP: Source IP address DIP: Destination IP address IPNH: IP next header SPOR: Source TCP/UDP port DPOR: Destination TCP/UDP port SDMP: Source and destination MAC address pairs OFF: Undo merge.

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = OFF
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:SET:PORT1:MERG SMAC`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:MERGe?
説明	現在のチャネル定義の組み合わせを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<definition> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:SET:PORT1:MERG?` → `SMAC`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.7 ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FRESults

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FRESults <format>
説明	IPチャネル統計情報テスト結果の形式を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<format> = <CHARACTER PROGRAM DATA> UNF: 不定形式 SI: SIプレフィックス表記 ENG: エンジニアリング指数表記 HEX: 16進表記 *DEFault = SI*
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:SET:PORT1:FRES ENG`
注	GUIとレポートのみに影響します。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:CSTat:SETup:PORT<Pt>:FRESults?
説明	IPチャネル統計情報テスト結果の形式を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<format> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:SET:PORT1:FRES?` → `ENG`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.8 ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:NCHannels?

文法	ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:NCHannels?
説明	最大チャネル数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:RES:PORT1:NCH?` → `3`
注	使用可能なチャネルがない場合は，NaNが返されます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.9 ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:DFRames?

文法	ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:DFRames?
説明	破棄されたフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:RES:PORT1:DFR?` → `3`
注	高速リンクに関するチャネル統計情報では，過負荷が原因でフレームの破棄が起きることがあります。 これが起きた場合，本コマンドを使用して，破棄されたフレームの数を読み出すことができます。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.10 ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:FETCh?

文法	ETHernet:CSTat:RESults:PORT<Pt>:FETCh? <number>, <parameter>
説明	チャネル統計情報の結果を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 結果を取り出すチャネル番号 *MINimum = 1, DEFault = 1*
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> **Channel Definitions** SMAC: Source MAC address DMAC: Destination MAC address PINF: Protocol information VLAN: VLAN MPLS: MPLS SIP: Source IP address DIP: Destination IP address IPNH: IP next header SPOR: Source TCP/UDP port DPOR: Destination TCP/UDP port **Frame Statistics** FCT: Frame count FRAT: Frame rate BCT: Byte count THR: Throughput OFR: Over Frames UFR: Under Frames **Size Distribution Statistics** S64: 64-127 S128: 128-255 S256: 256-511 S512: 512-1023 S1024: 1024-1518 S1519: Above 1519 **MPLS Statistics** MPLSF: MPLS frames MPLSB: MPLS bytes **IP Statistics** IPP: IP packets IPPR: IP packet rate

次のページに続く...

...前のページから続く

	IPB: IP bytes IPTH: IP throughput IPHB: IP header bytes IPF: IP fragments TTLV: TTL violations **IPv4 Statistics** IP4P: IPv4 packets IP4PR: IPv4 packet rate IP4B: IPv4 bytes IP4TH: IPv4 Throughput IP4HB: IPv4 header bytes IP4HE: IPv4 header errors **IPv6 Statistics** IP6P: IPv6 packets IP6PR: IPv6 packet rate IP6B: IPv6 bytes IP6TH: IPv6 throughput IP6HB: IPv6 header bytes **TCP Statistics** TPAC: TCP packets TBYT: TCP bytes TPR: TCP packet rate TTHR: TCP throughput **UDP Statistics** UPAC: UDP packets UBYT: UDP bytes UPR: UDP packet rate UTHR: UDP throughput TUEF: TCP/UDP errored frames
レスポンス	{({<result>, }+), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> **Channel Definitions** <result> = <STRING RESPONSE DATA> **Statistics** <result> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:CST:RES:PORT1:FETC? 1, (SMAC, S64)` → `("00-00-91-E2-15-01"), (45)`
注	最大チャネル番号を取得するには，NCHannels?を使用します。CDEFinitionsコマンドにより有効化されていない定義から結果を取得することはできません。 このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.27.11 ETHernet:CSTat:RESults:RESet

文法	ETHernet:CSTat:RESults:RESet
説明	両方のポートに関する結果をリセットします。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`ETH:CST:RES:RES`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.28 Monitor Generator

12.28.1 ETHernet:MONGen:SETup:GENeral:IAFFilter

文法	ETHernet:MONGen:SETup:GENeral:IAFFilter
説明	レシーバでアドレスをフレームフィルタに含めるかどうかを選択します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	なし
例	`ETH:MONG:SET:GEN:IAFF ON`
注	

文法	ETHernet:MONGen:SETup:GENeral:IAFFilter?
説明	レシーバでアドレスがフレームフィルタに含まれるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	なし
レスポンス	<enable> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:MONG:SET:GEN:IAFF?` → `1`
注	

12.29 Sync Test

本節のコマンドはMT1000Aでのみ使用可能です。

12.29.1 ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod <period>
説明	測定時間を選択します。
パラメータ	<period> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DUR100S: 100秒 DUR1000S: 1000秒 USERDEFINE: ユーザ定義
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:MPER DUR100S`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod?
説明	測定時間を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<period> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:MPER?` → `DUR100S`
注	

12.29.2 ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined <period>
説明	任意の測定時間を秒単位で設定します。
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 100, MAXimum = 259200, DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:MPER:USER 0`
注	本パラメータはMPERiodがUSERDEFINEDの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined?
説明	任意の測定時間を秒単位で問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<period> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:MPER:USER?` → `0`
注	本パラメータはMPERiodがUSERDEFINEDの場合のみ有効です。

12.29.3 ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined:TIMe

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined:TIMe <days>, <hours>, <minutes>, <seconds>
説明	任意の測定時間を設定します。
パラメータ	<days> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<hours> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<minutes> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<seconds> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:MPER:USER:TIM 0,0,1,40`
注	本パラメータはMPERiodがUSERDEFINEDの場合のみ有効です。

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:MPERiod:USERdefined:TIMe?
説明	任意の測定時間を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<days> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<hours> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<minutes> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<seconds> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:MPER:USER:TIM?` → `0,0,1,40`
注	本パラメータはMPERiodがUSERDEFINEDの場合のみ有効です。

12.29.4 ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MODE[:ENABle]

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MODE[:ENABle] <enable>
説明	1PPSモードを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:PPS:MODE ON`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MODE[:ENABle]?
説明	1PPSモードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:PPS:MODE?` → `0`
注	

12.29.5 ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:CABLecorrection

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:CABLecorrection <correction>
説明	1PPSケーブル補正値を設定します。
パラメータ	<correction> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -100000000, MAXimum = 100000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:PPS:CABL 0`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:CABLecorrection?
説明	1PPSケーブル補正値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<correction> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:PPS:CABL?` → `0`
注	

12.29.6 ETHernet:SYNTest:SETup:PACKet:CABLecorrection

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PACKet:CABLecorrection <correction>
説明	Ethernetケーブル補正値を設定します。
パラメータ	<correction> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -100000000, MAXimum = 100000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:PACK:CABL 0`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PACKet:CABLecorrection?
説明	Ethernetケーブル補正値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<correction> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:PACK:CABL?` → `0`
注	

12.29.7 ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MEASurement[:ENABle]

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MEASurement[:ENABle] <enable>
説明	1PPS測定機能を有効または無効にします
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:PPS:MEAS OFF`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PPS:MEASurement[:ENABle]?
説明	1PPS測定機能が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:PPS:MEAS?` → `0`
注	

12.29.8 ETHernet:SYNTest:SETup:SYNCe:WANDer[:ENABle]

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:SYNCe:WANDer[:ENABle] <enable>
説明	SyncEワンダ測定機能を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:SYNC:WAND ON`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:SYNCe:WANDer[:ENABle]?
説明	SyncEワンダ測定機能が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:SYNC:WAND?` → `0`
注	

12.29.9 ETHernet:SYNTest:SETup:PTP:ANALysis[:ENABle]

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PTP:ANALysis[:ENABle] <enable>
説明	IEEE1588解析測定機能を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:PTP:ANAL ON`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:PTP:ANALysis[:ENABle]?
説明	IEEE1588解析測定機能が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:PTP:ANAL?` → `0`
注	

12.29.10 ETHernet:THResholds:PPS:PHASe[:ENABle]

文法	ETHernet:THResholds:PPS:PHASe[:ENABle] <enable>
説明	1PPS位相誤差に対するしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:PHAS OFF`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:PHASe[:ENABle]?
説明	1PPS位相誤差に対するしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:PHAS?` → `0`
注	

12.29.11 ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MINValue

文法	ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MINValue <value>
説明	1PPS位相誤差に対するしきい値の最小値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1500000000, MAXimum = 1500000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:PHAS:MINV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MINValue?
説明	1PPS位相誤差に対するしきい値の最小値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:PHAS:MINV?` → `0`
注	

12.29.12 ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MAXValue

文法	ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MAXValue <value>
説明	1PPS位相誤差に対するしきい値の最大値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1500000000, MAXimum = 1500000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:PHAS:MAXV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:PHASe:MAXValue?
説明	1PPS位相誤差に対するしきい値の最大値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:PHAS:MAXV?` → `0`
注	

12.29.13 ETHernet:THResholds:PPS:FILTered[:ENABle]

文法	ETHernet:THResholds:PPS:FILTered[:ENABle] <enable>
説明	フィルタTEに対するしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:FILT OFF`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:FILTered[:ENABle]?
説明	フィルタTEに対するしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:FILT?` → `0`
注	

12.29.14 ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MINValue

文法	ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MINValue <value>
説明	フィルタTEに対するしきい値の最小値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1500000000, MAXimum = 1500000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:FILT:MINV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MINValue?
説明	フィルタTEに対するしきい値の最小値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:FILT:MINV?` → `0`
注	

12.29.15 ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MAXValue

文法	ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MAXValue <value>
説明	フィルタTEに対するしきい値の最大値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1500000000, MAXimum = 1500000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:FILT:MAXV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:FILTered:MAXValue?
説明	フィルタTEに対するしきい値の最大値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:FILT:MAXV?` → `0`
注	

12.29.16 ETHernet:THResholds:PPS:DEViation[:ENABle]

文法	ETHernet:THResholds:PPS:DEViation[:ENABle] <enable>
説明	1PPS偏差に対するしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:DEV OFF`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:DEViation[:ENABle]?
説明	1PPS偏差に対するしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:DEV?` → `0`
注	

12.29.17 ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MINValue

文法	ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MINValue <value>
説明	1PPS偏差に対するしきい値の最小値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1500000000, MAXimum = 1500000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:DEV:MINV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MINValue?
説明	1PPS偏差に対するしきい値の最小値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:DEV:MINV?` → `0`
注	

12.29.18 ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MAXValue

文法	ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MAXValue <value>
説明	1PPS偏差に対するしきい値の最大値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1500000000, MAXimum = 1500000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:PPS:DEV:MAXV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:PPS:DEViation:MAXValue?
説明	1PPS偏差に対するしきい値の最大値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:PPS:DEV:MAXV?` → `0`
注	

12.29.19 ETHernet:THResholds:OWD:SYNC[:ENABle]

文法	ETHernet:THResholds:OWD:SYNC[:ENABle] <enable>
説明	Syncメッセージの片方向遅延に対するしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:SYNC:ENAB OFF`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:SYNC[:ENABle]?
説明	Syncメッセージの片方向遅延に対するしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:SYNC:ENAB?` → `0`
注	

12.29.20 ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MINValue

文法	ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MINValue <value>
説明	Syncメッセージの片方向遅延に対するしきい値の最小値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1000000000, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:SYNC:MINV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MINValue?
説明	Syncメッセージの片方向遅延に対するしきい値の最小値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:SYNC:MINV?` → `0`
注	

12.29.21 ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MAXValue

文法	ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MAXValue <value>
説明	Syncメッセージの片方向遅延に対するしきい値の最大値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1000000000, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:SYNC:MAXV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:SYNC:MAXValue?
説明	Syncメッセージの片方向遅延に対するしきい値の最大値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:SYNC:MAXV?` → `0`
注	

12.29.22 ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow[:ENABle]

文法	ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow[:ENABle] <enable>
説明	Follow up メッセージの片方向遅延に対するしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:FOLL:ENAB OFF`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow[:ENABle]?
説明	Follow up メッセージの片方向遅延に対するしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:FOLL:ENAB?` → `0`
注	

12.29.23 ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MINValue

文法	ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MINValue <value>
説明	Follow up メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最小値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1000000000, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:FOLL:MINV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MINValue?
説明	Follow up メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最小値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:FOLL:MINV?` → `0`
注	

12.29.24 ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MAXValue

文法	ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MAXValue <value>
説明	Follow up メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最大値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1000000000, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:FOLL:MAXV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:FOLLow:MAXValue?
説明	Follow up メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最大値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:FOLL:MAXV?` → `0`
注	

12.29.25 ETHernet:THResholds:OWD:DELay[:ENABle]

文法	ETHernet:THResholds:OWD:DELay[:ENABle] <enable>
説明	Delay request メッセージの片方向遅延に対するしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:DEL:ENAB OFF`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:DELay[:ENABle]?
説明	Delay request メッセージの片方向遅延に対するしきい値が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:DEL:ENAB?` → `0`
注	

12.29.26 ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MINValue

文法	ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MINValue <value>
説明	Delay request メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最小値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1000000000, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:DEL:MINV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MINValue?
説明	Delay request メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最小値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:DEL:MINV?` → `0`
注	

12.29.27 ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MAXValue

文法	ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MAXValue <value>
説明	Delay request メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最大値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = -1000000000, MAXimum = 1000000000, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:THR:OWD:DEL:MAXV 0`
注	

文法	ETHernet:THResholds:OWD:DELay:MAXValue?
説明	Delay request メッセージの片方向遅延に対するしきい値の最大値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:THR:OWD:DEL:MAXV?` → `0`
注	

12.29.28 ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:ADVanced:ADAPte[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:ADVanced:ADAPte[:ENABle] <enable>
説明	「PacketTEに非対称遅延要素を加える」設定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNT:ADV:ADDD ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:ADVanced:ADAPte[:ENABle]?
説明	「PacketTEに非対称遅延要素を加える」設定の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNT:ADV:ADDD?` → `0`
注	

12.29.29 ETHernet:SYNTest:SETup:ADVanced:FOLLow

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:ADVanced:FOLLow <enable>
説明	ポート2のSyncTest setup advanced設定をポート1と同じにします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:SYNT:SET:ADV:FOLL ON`
注	

文法	ETHernet:SYNTest:SETup:ADVanced:FOLLow?
説明	ポート2のSyncTest setup advanced設定がポート1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:SYNT:SET:ADV:FOLL?` → `1`
注	

12.29.30 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:RESults:BOUNds?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:RESults:BOUNds?
説明	装置内部で保持している測定結果データの最小インデックス番号と最大インデックス番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	表示形式: (最小インデックス番号,最大インデックス番号) <lower> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> <upper> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:SYNC:RES:BOUN?` → `(1,50)`
注	

12.29.31 ETHernet:SYNCtest:1PPS:RESults?

文法	ETHernet:SYNCtest:1PPS:RESults? <index>
説明	1PPSの各測定結果(位相誤差, フィルタTE, 偏差)を問い合わせます。単位: ナノ秒
パラメータ	無し
	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
レスポンス	{(<result>)}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: (<位相誤差測定結果>),(<フィルタTE 測定結果>),(<偏差測定結果>)
例	`ETH:SYNC:1PPS:RES? 10` → `(1.0),(2.0),(3.0)`
注	

12.29.32 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:OWD:RESults?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:OWD:RESults? <index>
説明	OWDの各測定結果(Sync, Follow up, Delay req.)を問い合わせます。単位: ナノ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
レスポンス	{(<result>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: (<Sync 測定結果>),(<Follow up 測定結果>),(<Delay req. 測定結果>) (<Sync 測定結果>) = (Sync 最小,Sync 最大,Sync 平均) (<Follow up 測定結果>) = (Follow up 最小,Follow up 最大,Follow up 平均) (<Delay req. 測定結果>) = (Delay req. 最小,Delay req. 最大,Delay req. 平均)
例	`ETH:PORT1:SYNC:OWD:RES? 10` → `(1.0,2.0,3.0),(1.1,2.1,3.1),(1.3,2.3,3.3)`
注	

12.29.33 ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:TERR:RESults?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNCtest:TERR:RESults? <index>
説明	Terrの各測定結果(TE1, TE4, Terr)を問い合わせます。単位: ナノ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
レスポンス	{(<result>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: (<TE1 測定結果>),(<TE4 測定結果>),(<Terr 測定結果>) (<TE1 測定結果>) = (TE1 最小,TE1 最大,TE1 平均) (<TE4 測定結果>) = (TE4 最小,TE4 最大,TE4 平均) (<Terr 測定結果>) = (Terr 最小,Terr 最大,Terr 平均)
例	`ETH:PORT1:SYNC:TERR:RES? 10` → `(1.0,2.0,3.0),(1.1,2.1,3.1),(1.3,2.3,3.3)`
注	

12.29.34 ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:RESults:SYNCe:WANDer:STORe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:RESults:SYNCe:WANDer:STORe [<file>]
説明	SyncE ワンダ測定結果を保存します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<file> = <STRING PROGRAM DATA> データを保存するファイル名とファイルパス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNT:RES:SYNC:WAND:STOR "Internal/SyncEWander.tie"`
注	アプリケーションサーバはIdle状態である必要があります。
	ファイルは, `Internal/` ディレクトリまたはそれらのサブディレクトリに保存する必要があります。 USBストレージデバイスがマウントされた場合, USB/ ディレクトリを介してファイルにアクセスできます。 デフォルトファイルパスは `Internal/` です。

12.29.35 ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:RESults:PTP:PDVFpp:STORe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:SYNTest:RESults:PTP:PDVFpp:STORe [<file>]
説明	IEEE1588解析測定の結果を保存します.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<file> = <STRING PROGRAM DATA> データを保存するファイル名とファイルパス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:SYNT:RES:PTP:PDVF:STOR "Internal/PDVFPP.owd"`
注	アプリケーションサーバはIdle状態である必要があります。
	ファイルは, `Internal/` ディレクトリまたはそれらのサブディレクトリに保存する必要があります。 USBストレージデバイスがマウントされた場合, USB/ ディレクトリを介してファイルにアクセスできます。 デフォルトファイルパスは `Internal/` です。

12.30 フレームキャプチャ

12.30.1 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STARt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STARt
説明	フレームキャプチャを開始します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:STAR`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.2 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STOP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STOP
説明	フレームキャプチャを停止します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:STOP`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.3 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STATus?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STATus?
説明	フレームキャプチャの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<status> = <CHARACTER RESPONSE DATA> IDLE WAITING: Waiting for Trigger CAPTURING FINISHED_CAPTURE SAVING FINISHED_SAVE
例	`ETH:PORT1:CAPT:STAT?` → `IDLE`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.4 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:BUFSize

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:BUFSize <size>
説明	キャプチャバッファサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <CHARACTER PROGRAM DATA> KB512: 512 KByte MB1: 1 MByte MB2: 2 MByte MB4: 4 MByte MB8: 8 MByte MB16: 16 MByte MB32: 32 MByte MB64: 64 MByte MB128: 128 MByte *DEFault = MB1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:BUFS MB1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:BUFSize?
説明	キャプチャバッファサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:BUFS?` → `MB1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.5 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:SLICing

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:SLICing <type>
説明	フレームスライシングタイプを設定します。
パラメータ	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 全フレーム B64: 先頭64バイト B128: 先頭128バイト *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:SLIC B64`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:SLICing?
説明	フレームスライシングタイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:SLIC?` → `B64`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.6 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:ALOCation

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:ALOCation <type>
説明	バッファハンドリングアロケーションタイプを設定します。
パラメータ	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> STOP: バッファフルで停止 WRAP: 古いデータから上書き *DEFault = STOP*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:ALOC WRAP`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:ALOCation?
説明	バッファハンドリングアロケーションタイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:ALOC?` → `WRAP`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.7 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TXFRame

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TXFRame <enable>
説明	送信フレームをキャプチャする設定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:TXFR ON`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TXFRame?
説明	送信フレームをキャプチャする設定の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:TXFR?` → `1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.8 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:TYPE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:TYPE <type>
説明	キャプチャトリガタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MANual: 手動 ERRor: エラー PATTern: フィールド一致 *DEFault = MANual*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:TYPE MAN`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:TYPE?
説明	キャプチャトリガタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:TYPE?` → `MAN`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.9 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:POSition

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:POSition <position>
説明	トリガ位置を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<position> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TOP: 上部 MIDDLE: 中間 *DEFault = TOP*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:POS MIDDLE`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:POSition?
説明	トリガ位置を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<position> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:POS?` → `MIDDLE`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.10 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:ERRor

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:ERRor <type>
説明	キャプチャトリガのエラータイプを設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY: 任意のタイプ FRAGMENT: フラグメント OVERUNDER: オーバーサイズまたはアンダーサイズ OVER: オーバーサイズ UNDER: アンダーサイズ FCSERR: FCSエラー OVRFCSERR: オーバーサイズかつ FCSエラー IPCHKSUM: IPチェックサムエラー *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:ERR ANY`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:ERRor?
説明	キャプチャトリガのエラータイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:ERR?` → `ANY`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.11 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:OFFSet

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:OFFSet <offset>
説明	キャプチャのパターンオフセットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 15999, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:OFFS 12`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:OFFSet?
説明	キャプチャのパターンオフセットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<offset> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:OFFS?` → `12`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.12 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:PATTern

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:PATTern <pattern>
説明	キャプチャトリガのパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 文字列の範囲は2〜32文字までです。(分解能: 1 byte)
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:PATT "0800"`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:TRIGger:PATTern?
説明	キャプチャトリガのパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:TRIG:PATT?` → `"0800"`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.30.13 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STORe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:STORe [<file>]
説明	機器の指定されたファイルに現在のキャプチャデータを保存します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<file> = <STRING PROGRAM DATA> The path and name of the file to store the data.
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:CAPT:STOR "Internal/my-frame-capture.pcap"`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。
	アプリケーションサーバはIdle状態である必要があります。
	ファイルは，`Internal/` ディレクトリまたはそれらのサブディレクトリに保存する必要があります。 USBストレージデバイスがマウントされた場合, USB/ ディレクトリを介してファイルにアクセスできます。 デフォルトファイルパスは `Internal/` です。

12.30.14 ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:BUFFer?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:CAPTure:BUFFer?
説明	バッファ使用率(0-100)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<percentage> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:CAPT:BUFF?` → `30`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

12.31 Discovery

Discovery試験の作成方法は，サンプルスクリプトを参照してください(参照 A.8節)。

12.31.1 ETHernet:DISCovery:SETup:TYPE

文法	ETHernet:DISCovery:SETup:TYPE <mode>
説明	探索方法を設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA> MULTI: 同一IPネットワーク内のマルチキャスト探索 UNI: IPアドレスを指定した複数のユニキャスト探索 *DEFault = MULTI*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:SET:TYPE MULTI`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:SETup:TYPE?
説明	探索方法を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:SET:TYPE?` → `MULTI`
注	

12.31.2 ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:COUNt

文法	ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:COUNt <number>
説明	探索範囲を設定します。
パラメータ	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 255, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:SET:TARG:COUN 100`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:COUNt?
説明	探索範囲を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:SET:TARG:COUNt?` → `100`
注	

12.31.3 ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:IPV4[:BEGin]

文法	ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:IPV4[:BEGin] <address>
説明	探索に使用する最初のIPv4アドレスを設定します。
パラメータ	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:SET:TARG:IPV4 "172.29.2.36"`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:SETup:TARGet:IPV4[:BEGin]?
説明	探索に使用する最初のIPv4アドレスを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:SET:TARG:IPV4?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.31.4 ETHernet:DISCovery:RESults:NREQuest?

文法	ETHernet:DISCovery:RESults:NREQuest?
説明	検出されたネットワークマスタの個数を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:RES:NREQ?` → `1`
注	

12.31.5 ETHernet:DISCovery:RESults:SREQuest?

文法	ETHernet:DISCovery:RESults:SREQuest? <index>
説明	1つの検出されたネットワークマスタの情報を問い合わせます。
パラメータ	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> *MINimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	<result> = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 文字列リスト リストの項目は以下の内容です。 ニックネーム, ボード番号, ポート番号, インバンド制御のMACアドレス, インバンド制御のIPv4アドレス ,インバンド制御のIPv4ネットマスク, インバンド制御のIPv4ゲートウェイの使用, インバンド制御のIPv4デフォルトゲートウェイ, インバンド制御のVLANレベル, インバンド制御のVLAN ID1,インバンド制御のVLAN ID2, インバンド制御 TCPポート, コントローラのシリアル番号, コントローラの種類, モジュールの種類, ソフトウェアバージョン, 現在のインバンド制御アプリケーション, インバンド制御のロック状態
例	`ETH:DISC:RES:SREQ? 1` → `NetworkMaster,1,1,00-50-C2-35-D2-EF,172.29.2.36,255.255.255.0,1,172.29.2.1,0,0,0,56002,1234567890,MT1000A,MU100010A,7.0,RFC2544,0`
注	

12.31.6 ETHernet:DISCovery:RESults:SREQuest:DETail?

文法	ETHernet:DISCovery:RESults:SREQuest:DETail? <index>,(<parameter>)
説明	1つの検出されたネットワークマスタの個別情報を問い合わせます。
パラメータ	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> *MINimum = 1, DEFault = 1* (<parameter>) = <STRING RESPONSE DATA> NICN: ニックネーム BOARD: ボード番号 PORT: ポート番号 MAC: インバンド制御のMACアドレス IPV4: インバンド制御のIPv4アドレス NMV4: インバンド制御のIPv4ネットマスク GWV4E: インバンド制御のIPv4ゲートウェイの使用 GWV4: インバンド制御のIPv4デフォルトゲートウェイ VLAN: インバンド制御のアクティブなVLANレベルの数 VLAN1: インバンド制御のVLAN ID1 VLAN2: インバンド制御のVLAN ID2 TCPPORT: インバンド制御 TCPポート SEID: コントローラのシリアル番号 MODEL: コントローラの種類 MODULE: モジュールの種類 SVER: ソフトウェアバージョン CAPP: 現在のインバンド制御アプリケーション LOCK: インバンド制御のロック状態

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	<result> は以下のフォーマットです。 NICN: <CHARACTER RESPONSE DATA> BOARD: <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> PORT: <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MAC: 引用符の無いMACアドレス IPV4: 引用符の無いIPv4アドレス NMV4: 引用符の無いIPv4アドレス GWV4E: <BOOLEAN RESPONSE DATA> GWV4: 引用符の無いIPv4アドレス VLAN: <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> VLAN1: <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> VLAN2: <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> TCPPORT: <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> SEID: <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MODEL: コントローラの型名。例: MT1000A, MT1040A MODULE: モジュールの型名。例: MU100010A, MU100011A, MU104014A SVER: (メージャーバージョン数).(マイナーバージョン数)の文字列 CAPP: RFC 2544, RFC 6349, SAT (Y.1564)", BERT, Mon./Gen., Reflector, Channel Stat., Ping, Traceroute, Sync Test, Discoveryのいずれかの文字列 LOCK: <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:RES:SREQ:DET? 1,(MAC)` → `00-50-C2-35-D2-EF`
注	

12.31.7 ETHernet:DISCovery:RESults:UPDate

文法	ETHernet:DISCovery:RESults:UPDate <index>
説明	1つの結果を更新します。
パラメータ	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:RES:UPD 1`
注	

12.31.8 ETHernet:DISCovery:RESults:UPDate:RESult?

文法	ETHernet:DISCovery:RESults:UPDate:RESult?
説明	最後に実行した結果の更新が成功したか，またはタイムアウトしたかどうかを返します。
レスポンス	<status> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SUCCESS: 成功 TIMEOUT: タイムアウト
例	`ETH:DISC:RES:UPD:RES?` → `SUCCESS`
注	

12.31.9 ETHernet:DISCovery:CAPPlication[:EXECute]

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication[:EXECute] <index>
説明	アプリケーション切り替えを実行します。
パラメータ	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP 1`
注	

12.31.10 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:PASSword

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:PASSword <value>
説明	アプリケーション切り替え機能のパスワードを設定します。
パラメータ	<value> = <STRING RESPONSE DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:PASS "Anritsu"`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:PASSword?
説明	アプリケーション切り替え機能のパスワードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:PASS?` → `"Anritsu"`
注	

12.31.11 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:SAPPlication

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:SAPPlication <app name>
説明	アプリケーション切り替え機能で切り替えるアプリケーション名を設定します。
パラメータ	<value> = <STRING RESPONSE DATA> RFC: イーサネットRFC-2544テストアプリケーション SAT: イーサネットサービスアクティベーションテストアプリケーション RFC6349: イーサネットRFC-6349テストアプリケーション REFL: イーサネットリフレクタアプリケーション DISC: イーサネットディスカバリーアプリケーション *DEFault = RFC*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:SAPP RFC`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:SAPPlication?
説明	アプリケーション切り替え機能で切り替えるアプリケーション名を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<app name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:SAPP?` → `RFC`
注	

12.31.12 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:MAC:SOURce

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:MAC:SOURce <address>
説明	アプリケーション切り替え機能のMAC送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:MAC:SOUR "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:MAC:SOURce?
説明	アプリケーション切り替え機能のMAC送信元アドレスを問い合わせます。
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:MAC:SOUR?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.31.13 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:SOURce

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:SOURce <address>
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4送信元アドレスを設定します。
パラメータ	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:SOUR "172.29.2.36"`
注	セパレータとして'.'のみが許可されます。

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:SOURce?
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4送信元アドレスを問い合わせます。
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:SOUR?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.31.14 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:DESTination

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:DESTination <address>
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:DEST "172.29.2.36"`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:DESTination?
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4宛先アドレスを問い合わせます。
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:DEST?` → `"172.29.2.36"`
注	

12.31.15 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:NETMask

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:NETMask <address>
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4ネットマスクを設定します。
パラメータ	<mask> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4ネットマスク
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:NETM "255.255.255.0"`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:NETMask?
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4ネットマスクを問い合わせます。
レスポンス	<mask> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:NETM?` → `"255.255.255.0"`
注	

12.31.16 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway[:ENABle]

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway[:ENABle] <enable>
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4ゲートウェイの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:GAT ON`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway[:ENABle]?
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4ゲートウェイが使用されるかどうかを問い合わせます。
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:GAT? → 1`
注	

12.31.17 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway:ADDRess

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway:ADDRess <address>
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4デフォルトゲートウェイを設定します。
パラメータ	<address> = <STRING PROGRAM DATA> IPv4アドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:GAT:ADDR "172.29.2.36"`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:IPV4:GATeway:ADDRess?
説明	アプリケーション切り替え機能のIPv4デフォルトゲートウェイを問い合わせます。
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:GAT:ADDR? → "172.29.2.36"`
注	

12.31.18 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LCount

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LCount <levels>
説明	アプリケーション切り替え機能のアクティブなVLANレベルの数を設定します。
パラメータ	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:VLAN:LC 2`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LCount?
説明	アプリケーション切り替え機能のアクティブなVLANレベルの数を問い合わせます。
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:VLAN:LC? → 2`
注	

12.31.19 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LEVel<Lv>:ID

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LEVel<Lv>:ID <number>
説明	アプリケーション切り替え機能のVLAN IDを設定します。
パラメータ	<Lv> = VLAN level (1-N[1])
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4095, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:VLAN:LEV1:ID 1024`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.7.34節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:TARGet:VLAN:LEVel<Lv>:ID?
説明	アプリケーション切り替え機能のVLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Lv> = VLAN level (1-N)
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:TARG:VLAN:LEV1:ID?` → `1024`
注	

12.31.20 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:MAC:SOURce

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:MAC:SOURce <enable>
説明	すべてのストリームのMAC送信元アドレスをインクリメントする設定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:IMUL:MAC:SOUR ON`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:MAC:SOURce?
説明	すべてのストリームのMAC送信元アドレスをインクリメントする設定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:IMUL:MAC:SOUR?` → `ON`
注	

12.31.21 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:IPV4:SOURce

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:IPV4:SOURce <enable>
説明	すべてのストリームのIPv4送信元アドレスをインクリメントする設定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:IMUL:IPV4:SOUR ON`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:IPV4:SOURce?
説明	すべてのストリームのIPv4送信元アドレスをインクリメントする設定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:IMUL:IPV4:SOUR?` → `ON`
注	

12.31.22 ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:VLAN:LEVel<Lv>:ID

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:VLAN:LEVel<Lv>:ID <enable>
説明	すべてのストリームのVLAN IDをインクリメントする設定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:DISC:CAPP:IMUL:VLAN:LEV1:ID ON`
注	

文法	ETHernet:DISCovery:CAPPlication:IMULti:VLAN:LEVel<Lv>:ID?
説明	すべてのストリームのVLAN IDをインクリメントする設定が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`ETH:DISC:CAPP:IMUL:VLAN:LEV1:ID?` → `ON`
注	

12.32 OAM

本章のコマンドはケーブルテスト，リフレクタ，パススルーを除くイーサネットアプリケーションで使用可能です。
結果の取得は以下コマンドをご使用ください。 `ETHernet:PORT<Pt>:IFETch?`

12.32.1 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:PROTocol

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:PROTocol <protocol>
説明	使用するOAMプロトコルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<protocol> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AH:IEEE 802.3ah準拠のOAM AG:IEEE 802.1AG準拠のOAM Y:IEEE Y.1731準拠のOAM *DEFault = AH*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:PROT AH`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:PROTocol?
説明	OAMプロトコルの設定を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<protocol> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:PROT?` → `AH`
注	

12.32.2 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:SMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:SMAC <address>
説明	OAMの送信元MACアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:SMAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータは'-'のみ容認されています。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:SMAC?
説明	OAMの送信元MACアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:SMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.32.3 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MAC:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MAC:ETYPe <type>
説明	イーサタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容できる値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MAC:ETYP #H8100`
注	`ETH:PORT1:OAM:VLAN` が有効のときのみ，設定することができます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MAC:ETYPe?
説明	イーサタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MAC:ETYP?` → `#H8100`
注	

12.32.4 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery[:ENABle] <enable>
説明	IEEE 802.3ahプロトコルの動作を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery[:ENABle]?
説明	IEEE 802.3ahプロトコルの動作が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC?` → `0`
注	

12.32.5 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:LMODe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:LMODe <mode>
説明	リンクモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PASSive: ACTive: *DEFault = PASSive*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:LMOD PASS`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:LMODe?
説明	リンクモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:LMOD?` → `PASS`
注	

12.32.6 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VOUI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VOUI <value>
説明	ベンダーOUIを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=16777215, DEFault=145*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:VOUI #H91`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VOUI?
説明	ベンダーOUIを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:VOUI?` → `145`
注	

12.32.7 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VSINfo

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VSINfo <value>
説明	ベンダ固有情報を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=268435455, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:VSIN 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VSINfo?
説明	ベンダ固有情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:VSIN?` → `1`
注	

12.32.8 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:UNIDirectional

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:UNIDirectional <enable>
説明	一方向動作を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:UNID OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:UNIDirectional?
説明	一方向動作が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:UNID?` → `0`
注	

12.32.9 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VRETrival

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VRETrival <enable>
説明	変数検索を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:VRET OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:DISCovery:VRETrival?
説明	変数検索が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:DISC:VRET?` → `0`
注	

12.32.10 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:LFAults

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:LFAults <enable>
説明	ローカルリンク障害の検出を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:LDEF:LFA OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:LFAults?
説明	ローカルリンク障害の検出が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:LDEF:LFA?` → `0`
注	

12.32.11 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:DGASp

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:DGASp <enable>
説明	電源断通知メッセージの検出を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:LDEF:DGAS OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:DGASp?
説明	電源断通知メッセージの検出が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:LDEF:DGAS?` → `0`
注	

12.32.12 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:CEvent

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:CEvent <enable>
説明	クリティカルなイベントの検出を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:LDEF:CE OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AH:LDEFects:CEvent?
説明	クリティカルなイベントの検出が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AH:LDEF:CE?` → `0`
注	

12.32.13 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG[:ENABle] <enable>
説明	IEEE 802.1ahプロトコルの動作を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG[:ENABle]?
説明	IEEE 802.1ahプロトコルの動作が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG?` → `0`
注	

12.32.14 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPid

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPid <id>
説明	MEP IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MEP 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPid?
説明	MEP IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MEP? → 1`
注	

12.32.15 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MDLevel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MDLevel <level>
説明	MDレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MDL 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MDLevel?
説明	MDレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MDL? → 1`
注	

12.32.16 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:DOMain

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:DOMain <name>
説明	ドメイン名を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<name> = <STRING PROGRAM DATA> ドメイン名の文字列
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:DOM "Domain"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:DOMain?
説明	ドメイン名を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:DOM? → "Domain"`
注	

12.32.17 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MAIDentifier

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MAIDentifier <name>
説明	アソシエーション名を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<name> = <STRING PROGRAM DATA> アソシエーション名の文字列
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MAID "Anritsu"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MAIDentifier?
説明	アソシエーション名を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MAID?` → `"Anritsu"`
注	

12.32.18 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:CCM:INTerval

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:CCM:INTerval <interval>
説明	CCM間隔を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS10:10ミリ秒 MS100:100ミリ秒 S1:1秒 S10:10秒 S60:1分 S600:10分 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:CCM:INT S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:CCM:INTerval?
説明	CCM間隔を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:CCM:INT?` → `S1`
注	

12.32.19 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:OTLV

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:OTLV <tlv>
説明	オプションのTLVの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tlv> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE:TLV無し DATA:データTLV TEST:テストTLV *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:OTLV NONE`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:OTLV?
説明	オプションのTLVの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<tlv> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:OTLV?` → `NONE`
注	

12.32.20 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TLVLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TLVLength <length>
説明	TLVの長さを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=32, MAXimum=1480, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:TLVL 60`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TLVLength?
説明	TLVの長さを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:TLVL?` → `60`
注	

12.32.21 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:DTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:DTLV:VALue <value>
説明	データTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:DTLV:VAL ""`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:DTLV:VALue?
説明	データTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:DTLV:VAL?` → `""`
注	

12.32.22 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TTLV:VALue <value>
説明	テストTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ZERos:ゼロ（CRC-32無し） ZCRC:ゼロ（CRC-32あり） *DEFault = ZERos*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:TTLV:VAL ZER`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LBM:TTLV:VALue?
説明	テストTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LBM:TTLV:VAL?` → `ZER`
注	

12.32.23 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TTL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TTL <ttl>
説明	LTM TTLを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ttl> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=255, DEFault=65*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LTM:TTL 65`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TTL?
説明	LTM TTLを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ttl> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LTM:TTL? → 65`
注	

12.32.24 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TID <id>
説明	LTM送信IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=65535, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LTM:TID 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:LTM:TID?
説明	LTM送信IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:LTM:TID? → 1`
注	

12.32.25 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:ADD

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:ADD <mepId>,<mac> [,<level>[,<association>[,<domain>]]]
説明	MEPリストにMEPを追加します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
	<mac> = <STRING PROGRAM DATA>
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
	<association> = <STRING PROGRAM DATA>
	<domain> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MEPL:ADD 234,"00-00-00-00-00-11"`
注	

12.32.26 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:DELete[:MEP]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:DELete[:MEP] ¡mepId¿
説明	MEPリストからMEPを削除します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MEPL:DEL 234`
注	

12.32.27 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:CATalog?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:AG:MEPList:CATalog?
説明	MEPのリストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<endPoint>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <endPoint> 結果は5つに分割されます: (<mepId>,<mac>,<level>,<association>,<domain>)

例	`ETH:PORT1:OAM:AG:MEPL:CAT?` →
	`(234,00-00-00-00-00-11,1,Association-A,Domain1),`
	`(345,00-00-00-00-00-22,1,Association-B,Domain2)`

注	リストが空の場合，execution errorを返します。

12.32.28 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y[:ENABle] <enable>
説明	Y.1731プロトコルの動作を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y OFF`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y[:ENABle]?
説明	Y.1731プロトコルの動作が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y?` → `0`
注	

12.32.29 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPid

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPid <id>
説明	MEP IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEP 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPid?
説明	MEP IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEP? → 1`
注	

12.32.30 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGid

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGid <id>
説明	MEG IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEG "A"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGid?
説明	MEG IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEG? → "A"`
注	

12.32.31 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGLevel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGLevel <level>
説明	MEGレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEGL 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEGLevel?
説明	MEGレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEGL? → 1`
注	

12.32.32 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:CCM:INTerval

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:CCM:INTerval <interval>
説明	CCM間隔を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS10:10ミリ秒 MS100:100ミリ秒 S1:1秒 S10:10秒 S60:1分 S600:10分 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:CCM:INT S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:CCM:INTerval?
説明	CCM間隔を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:CCM:INT?` → `S1`
注	

12.32.33 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:OTLV

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:OTLV <tlv>
説明	オプションのTLVの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tlv> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE:TLV無し DATA:データTLV TEST:テストTLV *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:OTLV NON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:OTLV?
説明	オプションのTLVの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<tlv> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:OTLV?` → `NON`
注	

12.32.34 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TLVLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TLVLength <length>
説明	TLVの長さを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=32, MAXimum=1480, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:TLVL 60`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TLVLength?
説明	TLVの長さを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:TLVL?` → `60`
注	

12.32.35 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:DTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:DTLV:VALue <value>
説明	データTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:DTLV:VAL ""`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:DTLV:VALue?
説明	データTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:DTLV:VAL?` → `""`
注	

12.32.36 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TTLV:VALue <value>
説明	テストTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ZERos:ゼロ（CRC-32無し） ZCRC:ゼロ（CRC-32あり） *DEFault = ZERos*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:TTLV:VAL ZER`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LBM:TTLV:VALue?
説明	テストTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LBM:TTLV:VAL?` → `ZER`
注	

12.32.37 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TTL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TTL <ttl>
説明	LTM TTLを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ttl> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=255, DEFault=65*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LTM:TTL 65`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TTL?
説明	LTM TTLを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ttl> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LTM:TTL?` → `65`
注	

12.32.38 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TID <id>
説明	LTM送信IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=65535, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LTM:TID 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LTM:TID?
説明	LTM送信IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LTM:TID?` → `1`
注	

12.32.39 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:FTSend

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:FTSend <count>
説明	送信するフレームを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=100, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:FTS 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:FTSend?
説明	送信するフレームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:FTS?` → `1`
注	

12.32.40 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:RATE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:RATE <interval>
説明	間隔の長さを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS100: 100ミリ秒 S1: 1秒 S10: 10分 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:RATE S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:RATE?
説明	間隔の長さを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:RATE?` → `S1`
注	

12.32.41 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:OTLV

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:OTLV <tlv>
説明	オプションのTLVの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tlv> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE:TLV無し TEST:テストTLV *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:OTLV NONE`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:OTLV?
説明	オプションのTLVの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<tlv> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:OTLV?` → `NONE`
注	

12.32.42 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TLVLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TLVLength <length>
説明	TLVの長さを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=32, MAXimum=1480, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:TLVL 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TLVLength?
説明	TLVの長さを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:TLVL?` → `0`
注	

12.32.43 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TTLV:VALue <value>
説明	テストTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ZERos:ゼロ（CRC-32無し） ZCRC:ゼロ（CRC-32あり） *DEFault = ZERos*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:TTLV:VAL ZER`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:TST:TTLV:VALue?
説明	テストTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:TST:TTLV:VAL?` → `ZER`
注	

12.32.44 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:OUI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:OUI <value>
説明	MCC OUIを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=16777215, DEFault=145*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MCC:OUI #H91`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:OUI?
説明	MCC OUIを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MCC:OUI?` → `145`
注	

12.32.45 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:DATA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:DATA <pattern>
説明	MCCデータを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MCC:DATA "12345AB"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MCC:DATA?
説明	MCCデータを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MCC:DATA?` → `"12345AB"`
注	

12.32.46 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:CMEG

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:CMEG <level>
説明	クライアントのMEGレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LCK:CMEG 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:CMEG?
説明	クライアントのMEGレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LCK:CMEG?` → `0`
注	

12.32.47 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:RATE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:RATE <rate>
説明	レートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA> S1:1秒 S60:1分 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LCK:RATE S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LCK:RATE?
説明	レートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LCK:RATE?` → `S1`
注	

12.32.48 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:CMEG

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:CMEG <level>
説明	クライアントのMEGレベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:AIS:CMEG 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:CMEG?
説明	クライアントのMEGレベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<level> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:AIS:CMEG?` → `0`
注	

12.32.49 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:RATE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:RATE <rate>
説明	レートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA> S1:1秒 S60:1分 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:AIS:RATE S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:AIS:RATE?
説明	レートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:AIS:RATE?` → `S1`
注	

12.32.50 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TYPE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TYPE <mode>
説明	DM1の種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODEMand:オンデマンドモード PROactive:先行モード *DEFault = PROactive*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:TYPE PRO`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TYPE?
説明	DM1の種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:TYPE?` → `PR`
注	

12.32.51 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:RATE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:RATE <interval>
説明	レートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS100:100ミリ秒 S1:1秒 S10:10秒 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:RATE S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:RATE?
説明	レートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:RATE?` → `S1`
注	

12.32.52 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:FTSend

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:FTSend <count>
説明	送信するフレームを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=1000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:FTS 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:FTSend?
説明	送信するフレームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:FTS?` → `1`
注	

12.32.53 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:OTLV

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:OTLV <tlv>
説明	オプションのTLVの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tlv> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE:TLV無し DATA:データTLV TEST:テストTLV *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:OTLV NONE`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:OTLV?
説明	オプションのTLVの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<tlv> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:OTLV?` → `NONE`
注	

12.32.54 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TLVLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TLVLength <length>
説明	TLVの長さを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=32, MAXimum=1480, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:TLVL 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TLVLength?
説明	TLVの長さを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:TLVL?` → `0`
注	

12.32.55 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:DTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:DTLV:VALue <value>
説明	データTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:DTLV:VAL ""`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:DTLV:VALue?
説明	データTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:DTLV:VAL?` → `""`
注	

12.32.56 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TTLV:VALue <value>
説明	テストTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=500, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:TTLV:VAL 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMONe:TTLV:VALue?
説明	テストTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMON:TTLV:VAL?` → `1`
注	

12.32.57 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TYPE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TYPE <mode>
説明	DMMの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODEMand:オンデマンドモード PROactive:先行モード *DEFault = PROactive*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:TYPE PRO`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TYPE?
説明	DMMの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:TYPE?` → `PR`
注	

12.32.58 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:RATE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:RATE <interval>
説明	レートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS100:100ミリ秒 S1:1秒 S10:10秒 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:RATE S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:RATE?
説明	レートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:RATE?` → `S1`
注	

12.32.59 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FTSend

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FTSend <count>
説明	送信するフレームを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=1000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:FTS 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FTSend?
説明	送信するフレームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:FTS?` → `1`
注	

12.32.60 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FVTHreshold

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FVTHreshold <count>
説明	フレーム変動のしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:FVTH 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:FVTHreshold?
説明	フレーム変動のしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:FVTH?` → `0`
注	

12.32.61 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:OTLV

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:OTLV <tlv>
説明	オプションのTLVの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<tlv> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE:TLV無し DATA:データTLV TEST:テストTLV *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:OTLV NONE`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:OTLV?
説明	オプションのTLVの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<tlv> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:OTLV?` → `NONE`
注	

12.32.62 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TLVLength

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TLVLength <length>
説明	TLVの長さを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=32, MAXimum=1480, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:TLVL 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TLVLength?
説明	TLVの長さを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:TLVL?` → `0`
注	

12.32.63 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:DTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:DTLV:VALue <value>
説明	データTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:DTLV:VAL ""`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:DTLV:VALue?
説明	データTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:DTLV:VAL?` → `""`
注	

12.32.64 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TTLV:VALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TTLV:VALue <value>
説明	テストTLVの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=500, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:TTLV:VAL 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:DMM:TTLV:VALue?
説明	テストTLVの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:DMM:TTLV:VAL?` → `1`
注	

12.32.65 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:RATE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:RATE <interval>
説明	レートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS100:100ミリ秒 S1:1秒 S10:10秒 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LMM:RATE S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:RATE?
説明	レートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LMM:RATE?` → `S1`
注	

12.32.66 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FTSend

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FTSend <count>
説明	送信するフレームを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=1000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LMM:FTS 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FTSend?
説明	送信するフレームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LMM:FTS?` → `1`
注	

12.32.67 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FLTHreshold

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FLTHreshold <threshold>
説明	フレームロスのしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<threshold> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=5, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LMM:FLTH 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:LMM:FLTHreshold?
説明	フレームロスのしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<threshold> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:LMM:FLTH?` → `0`
注	

12.32.68 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:RATE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:RATE <interval>
説明	レートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS100:100ミリ秒 S1:1秒 S10:10秒 *DEFault = S1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:SLM:RATE S1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:RATE?
説明	レートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:SLM:RATE?` → `S1`
注	

12.32.69 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FTSend

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FTSend <count>
説明	送信するフレームを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=1000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:SLM:FTS 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FTSend?
説明	送信するフレームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:SLM:FTS?` → `1`
注	

12.32.70 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FLTHreshold

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FLTHreshold <threshold>
説明	フレームロスのしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<threshold> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=5, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:SLM:FLTH 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:SLM:FLTHreshold?
説明	フレームロスのしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<threshold> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:SLM:FLTH?` → `0`
注	

12.32.71 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:EXM:DATA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:EXM:DATA <pattern>
説明	EXMデータを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:EXM:DATA "12345AB"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:EXM:DATA?
説明	EXMデータを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:EXM:DATA?` → `"12345AB"`
注	

12.32.72 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:VSM:DATA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:VSM:DATA <pattern>
説明	VSMデータを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:VSM:DATA "12345AB"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:VSM:DATA?
説明	VSMデータを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:VSM:DATA?` → `"12345AB"`
注	

12.32.73 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:ADD

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:ADD ¡mepId¿,¡mac¿[,¡level¿[,¡megId¿]]
説明	Y.1732のMEPリストにMEPを追加します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
	<mac> = <STRING PROGRAM DATA>
	<level> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
	<association> = <STRING PROGRAM DATA>
	<domain> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEPL:ADD 234,"00-00-00-00-00-11"`
注	

12.32.74 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:DELete[:MEP]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:DELete[:MEP] ¡mepId¿
説明	Y.1732のMEPリストからエンドポイントを削除します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEPL:DEL 234`
注	

12.32.75 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:CATalog?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:Y:MEPList:CATalog?
説明	MEPのリストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<endPoint>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <endPoint> 結果は5つに分割されます: (<mepId>,<mac>,<level>,<association>,<domain>)

例	`ETH:PORT1:OAM:Y:MEPL:CAT?` →
	`(234,00-00-00-00-00-11,1,Association-A,Domain1),`
	`(345,00-00-00-00-00-22,1,Association-B,Domain2)`

注	リストが空の場合，execution errorを返します。

12.32.76 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:TYPE

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:TYPE <mode>
説明	ディスカバリの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CCM: LBM: *DEFault = CCM*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:DISC:TYPE CCM`
注	802.1agとY.1731のプロトコルに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:TYPE?
説明	ディスカバリの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:DISC:TYPE?` → `CCM`
注	

12.32.77 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:INTerval

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:INTerval <interval>
説明	ディスカバリの間隔を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> S5:5秒 S15:15秒 S60:1分 *DEFault = S5*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:DISC:INT S5`
注	802.1agとY.1731のプロトコルに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:INTerval?
説明	ディスカバリの間隔を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:DISC:INT?` → `S5`
注	

12.32.78 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:DMAX

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:DMAX <value>
説明	発見する機器の最大数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=32, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:DISC:DMAX 1`
注	802.1agとY.1731のプロトコルに適用されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:DMAX?
説明	発見する機器の最大数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:DISC:DMAX?` → `1`
注	

12.32.79 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:CATalog?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:DISCovery:CATalog?
説明	発見したMEPのリストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
レスポンス	{(<endPoint>), }* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <endPoint> 結果は5つに分割されます: (<mepId>,<mac>,<level>,<associationOrMeg>,<domain>)

例	`ETH:PORT1:OAM:DISC:CAT?` →
	`(234,00-00-00-00-00-11,1,Association-A,Domain1),`
	`(345,00-00-00-00-00-22,1,Association-B,Domain2)`

注	Y.1731の時にこの<domain> は返されません。 問い合わせにかかる時間は `ETH:PORT1:OAM:DISC:INT` の設定と同じです。

12.32.80 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS[:ENABle] <enable>
説明	MPLSを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS[:ENABle]?
説明	MPLSの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS?` → `1`
注	

12.32.81 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LCOunt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LCOunt <levels>
説明	アクティブなMPLSレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LCO 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LCOunt?
説明	アクティブなMPLSレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LCO?` → `2`
注	

12.32.82 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:LABel

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:LABel <label>
説明	MPLSラベルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLS level (1-N[1])
	<label> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1048575, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LEV1:LAB 1048575`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:LABel?
説明	MPLSラベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル (1-N)
レスポンス	<label> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LEV1:LAB?` → `1048575`
注	

12.32.83 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TCLass

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TCLass <value>
説明	MPLSトラフィッククラスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル (1-N[1])
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LEV1:TCL 5`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TCLass?
説明	MPLSトラフィッククラスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル (1-N)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LEV1:TCL?` → `5`
注	

12.32.84 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TTL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TTL <value>
説明	MPLS Time to Liveを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル (1-N[1])
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=32*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LEV1:TTL 32`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな MPLSレベルの数を示します。レベル1はラベルスタックの最上位のレベルに対応し，Nはスタックの最下位（Bottom of Stackフラグが設定されている）のレベルを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:LEVel<Lv>:TTL?
説明	MPLS Time to Liveを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = MPLSレベル (1-N)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:LEV1:TTL?` → `32`
注	

12.32.85 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:TPRofile[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:TPRofile[:ENABle] <enable>
説明	MPLSトランスポートプロファイルを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:TPR ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MPLS:TPRofile[:ENABle]?
説明	MPLSトランスポートプロファイルの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MPLS:TPR?` → `1`
注	

12.32.86 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM[:ENABle] <enable>
説明	MAC in MAC測定(PBB)を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM[:ENABle]?
説明	MAC in MAC測定が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM?` → `1`
注	

12.32.87 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:DEI <enable>
説明	B-TAG DEIビットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:BTAG:DEI ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:DEI?
説明	B-TAG DEIビットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:BTAG:DEI?` → `1`
注	

12.32.88 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:PRIority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:PRIority <priority>
説明	B-TAG Priority (PCP)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:BTAG:PRI 7`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:PRIority?
説明	B-TAG Priority (PCP)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:BTAG:PRI?` → `7`
注	

12.32.89 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:VID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:VID <vid>
説明	B-TAG Backbone VLAN IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<vid> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4095, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:BTAG:VID 1024`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:BTAG:VID?
説明	B-TAG Backbone VLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<vid> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:BTAG:VID?` → `1024`
注	

12.32.90 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:UCA

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:UCA <enable>
説明	I-TAG UCA bitを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:UCA ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:UCA?
説明	I-TAG UCA bitを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:UCA?` → `1`
注	

12.32.91 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:DEI <enable>
説明	I-TAG DEI bitを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:DEI ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:DEI?
説明	I-TAG DEI bitを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:DEI?` → `1`
注	

12.32.92 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:PRIority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:PRIority <priority>
説明	I-TAG Priority (PCP)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 7, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:PRI 7`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:PRIority?
説明	I-TAG Priority (PCP)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:PRI?` → `7`
注	

12.32.93 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:SID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:SID <sid>
説明	I-TAG SIDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<sid> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 16777215, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:SID 1`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ITAG:SID?
説明	I-TAG SIDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<sid> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ITAG:SID?` → `1`
注	

12.32.94 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:SMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:SMAC <address>
説明	MAC in MAC測定の送信元MACアドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:SMAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:SMAC?
説明	MAC in MAC測定の送信元MACアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:SMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.32.95 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ETHernet:DMAC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ETHernet:DMAC <address>
説明	MAC in MAC測定のMAC宛先アドレスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA> MACアドレス
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ETH:DMAC "00-50-C2-35-D2-EF"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:MIM:ETHernet:DMAC?
説明	MAC in MAC測定のMAC宛先アドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:MIM:ETH:DMAC?` → `"00-50-C2-35-D2-EF"`
注	

12.32.96 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN[:ENABle]

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN[:ENABle] <enable>
説明	VLANを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN[:ENABle]?
説明	VLANが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<boolean> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN?` → `1`
注	

12.32.97 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LCOunt

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LCOunt <levels>
説明	アクティブなVLANレベルの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<levels> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LCO 2`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LCOunt?
説明	アクティブなVLANレベルの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<levels> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LCO?` → `2`
注	

12.32.98 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ID <number>
説明	VLAN IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N[1])
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4095, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:ID 1024`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ID?
説明	VLAN IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N)
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:ID?` → `1024`
注	

12.32.99 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:CFI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:CFI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N[1])
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:CFI ON`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:DEI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N)
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:CFI?` → `1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?`と同様です。

12.32.100 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:DEI

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:DEI <enable>
説明	VLAN基準形式インジケータを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N[1])
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:DEI ON`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。 [2] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [3] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:CFI`と同様です。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:DEI?
説明	VLAN基準形式インジケータの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N)
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:DEI?` → `1`
注	[1] 2014年版 IEEE802.1Qより，VLAN tagのCFI ビットはDEIビットに変更されました。 [2] 本コマンドの動作は `ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:CFI?`と同様です。

12.32.101 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:PRIority

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:PRIority <priority>
説明	VLAN優先度を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N[1])
	<priority> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=7, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:PRI 7`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:PRIority?
説明	VLAN優先度を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N)
レスポンス	<priority> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:PRI?` → `7`
注	

12.32.102 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe <type>
説明	VLAN Ethertypeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N)[1]
	<type> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 許容できる値: #H8100 #H88A8 #H9100 #H9200 *DEFault=#H8100*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:ETYP #H8100`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Mに対してのみ使用できます。Mはアクティブな VLANレベルの数から1引いた数を示します（12.32.97節参照）。レベル1は外側の（Ethernetヘッダーに最も近い）タグに対応し，Nは内側の（フレームのペイロード部分に最も近い）タグを意味します。レベルは自動的に設定されるため，Ethertypeとして本コマンドをVLANレベルNに対して使用することはできません。 MACレベルEthertypeは :ETH:PORT1:OAM:MAC:ETYPe コマンドで設定します。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:VLAN:LEVel<Lv>:ETYPe?
説明	OAM VLAN Ethertypeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<Lv> = VLANレベル (1-N[1])
レスポンス	<type> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:VLAN:LEV1:ETYP?` → `#H8100`
注	[1]本コマンドは，レベル1〜Nに対してのみ使用できます。Nはアクティブな VLANレベルの数を示します。

12.32.103 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:ULBM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:ULBM <mepId>
説明	OAMユニキャストループバックメッセージイベントを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:ULBM 10`
注	802.ag または Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.104 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:MLBM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:MLBM <mepId>
説明	OAM M-LBMをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:MLBM 10`
注	802.ag または Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.105 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LTM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LTM <mepId>
説明	LTMイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:LTM 10`
注	802.ag または Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.106 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:MCC

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:MCC <mepId>
説明	MCCイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:MCC 10`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.107 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:EXM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:EXM <mepId>
説明	EXMイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:EXM`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.108 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:VSM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:VSM <mepId>
説明	VSMイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:VSM 10`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.109 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:TST

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:TST <mepId>
説明	TSTイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:TST 10`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.110 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LMM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LMM <mepId>
説明	LMMイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:LMM 10`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.111 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:SLM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:SLM <mepId>
説明	SLMイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:SLM 10`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.112 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:DMONe

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:DMONe <mepId>
説明	DM1イベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:DMON 10`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.113 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:DMM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:DMM <mepId>
説明	DMMイベントをアクティブ化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mepId> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=8191*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:DMM 10`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

12.32.114 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:CCM

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:CCM <enable>
説明	CMMを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:CCM OFF`
注	802.ag または Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:CCM?
説明	CMMが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:CCM?` → `0`
注	

12.32.115 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:AIS

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:AIS <enable>
説明	AISを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:AIS OFF`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:AIS?
説明	AISが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:AIS?` → `0`
注	

12.32.116 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LCK

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LCK <enable>
説明	LCKを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:LCK OFF`
注	Y.1731 がアクティブなときのみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LCK?
説明	LCKが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:LCK?` → `0`
注	

12.32.117 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LOOP

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LOOP <enable>
説明	802.3ahループを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:LOOP OFF`
注	802.3ah がアクティブなときのみ使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:OUTPut:LOOP?
説明	802.3ahループが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:OUTP:LOOP?` → `0`
注	

12.32.118 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MODE?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MODE?
説明	リモートモード文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:MODE?` → `"N/A"`
注	

12.32.119 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:PARSer?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:PARSer?
説明	リモートパーサ文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:PARS?` → `"N/A"`
注	

12.32.120 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MUXer?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MUXer?
説明	リモートMuxer文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:MUX?` → `"N/A"`
注	

12.32.121 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:OUI?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:OUI?
説明	リモートOUI文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:OUI?` → `"N/A"`
注	

12.32.122 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:VSI?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:VSI?
説明	リモートVSI文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:VSI?` → `"N/A"`
注	

12.32.123 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:UNIDirectional?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:UNIDirectional?
説明	リモート単方向サポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:UNID?` → `"N/A"`
注	

12.32.124 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:LEVents?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:LEVents?
説明	リモートリンクイベントサポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:LEV?` → `"Supported"`
注	

12.32.125 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:LBACk?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:LBACk?
説明	リモートループバックサポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:LBAC?` → `"Unsupported"`
注	

12.32.126 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:VRETrieval?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:VRETrieval?
説明	リモート変数取得サポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:VRET?` → `"N/A"`
注	

12.32.127 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:REVision?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:REVision?
説明	リモートリビジョン番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:REV?` → `0`
注	

12.32.128 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MAC?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MAC?
説明	リモートMACアドレスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:MAC?` → `"N/A"`
注	

12.32.129 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MPDU?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:REMote:MPDU?
説明	リモート最大PDUサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:REM:MPDU?` → `0`
注	

12.32.130 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MODE?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MODE?
説明	ローカルモード文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:MODE?` → `"N/A"`
注	

12.32.131 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:PARSer?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:PARSer?
説明	ローカルパーサ文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:PARS?` → `"N/A"`
注	

12.32.132 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MUXer?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MUXer?
説明	ローカルMuxer文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:MUX?` → `"N/A"`
注	

12.32.133 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:UNIDirectional?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:UNIDirectional?
説明	ローカル単方向サポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:UNID?` → `"N/A"`
注	

12.32.134 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:LEVents?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:LEVents?
説明	ローカルリンクイベントサポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:LEV?` → `"Supported"`
注	

12.32.135 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:LBACk?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:LBACk?
説明	ローカルループバックサポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:LBAC?` → `"Unsupported"`
注	

12.32.136 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:VRETrieval?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:VRETrieval?
説明	ローカル変数取得サポートステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:VRET?` → `"N/A"`
注	

12.32.137 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:REVision?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:REVision?
説明	ローカルリビジョン番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:REV?` → `0`
注	

12.32.138 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MPDU?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:MPDU?
説明	ローカル最大PDUサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:MPDU?` → `0`
注	

12.32.139 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:STATe?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:LOCal:STATe?
説明	ローカルステート文字列を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:LOC:STAT?` → `"N/A"`
注	

12.32.140 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:VARiable:REQuest

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:VARiable:REQuest <variable>
説明	リモート側から指定した変数をリクエストします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<variable> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TUCodes: Tx未対応コード RUCodes: Rx未対応コード TINFormation: Tx情報 RINFormation: Rx情報 TUEVent: Txユニークイベント RUEVent: Rxユニークイベント TDEVent: Tx重複イベント RDEVent: Rx重複イベント TLBControl: Txループバックコントロール RLBControl: Rxループバックコントロール TVREQuest: Tx Variable request RVREQuest: Rx Variable request TVResponse: Tx Variable response RVResponse: Rx Variable response TOSPecific: Tx Organizational specific ROSPecific: Rx Organizational specific LSYConfig: ローカルエラーシンボル設定 LSYevent: ローカルエラーシンボルイベント LFConfig: ローカルエラーフレーム設定 LFEVent: ローカルエラーフレームイベント LPConfig: ローカルエラー期間設定

次のページに続く...

...前のページから続く

	LPEVent: ローカルエラー期間イベント LSConfig: ローカルエラー秒設定 LSEVent: ローカルエラー秒イベント RSYevent: リモートエラーシンボルイベント RFEVent: リモートエラーフレームイベント RPEVent: リモートエラー期間イベント RSEVent: リモートエラー秒イベント FLOerror: OAMエラーにより消失したフレーム *DEFault = TUC*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:VAR:REQ? TUC`
注	要求されたパラメーターは，`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:VAR:?RESP` コマンドで取り出します。応答が得られるまでに数秒かかる場合があります。

12.32.141 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:VARiable:RESPonse?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:STATus:AH:VARiable:RESPonse?
説明	リモート側から最新のVariable responseを取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<variable> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:OAM:STAT:AH:VAR:RESP?` → `"Unsupported Codes Tx :  0"`
注	

12.32.142 ETHernet:PORT<Pt>:OAM:LOG?

文法	ETHernet:PORT<Pt>:OAM:LOG?
説明	ロギングされたOAMイベントのリストを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<log> = <STRING RESPONSE DATA>

例	`ETH:PORT1:OAM:LOG?` →
	`"16:15:54 LTM transaction ID 1 passed`
	`16:16:01 MCC message sent`
	`"`

注	

12.33 TCP Throughput Test - RFC-6349

本章のコマンドは以下アプリケーションでのみ実行可能です。
- TP-RFC6349-ETH: RFC-6349テストアプリケーション
本アプリケーションは1ポートでのみ利用可能です。

12.33.1 ETHernet:TTTest:SETup:TCPPort

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TCPPort <port>
説明	TCPポート番号を設定します。
パラメータ	<port> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=65535, DEFault=5001*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TCPP 5001`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TCPPort?
説明	TCPポート番号を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<port> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TCPP?` → `5001`
注	

12.33.2 ETHernet:TTTest:SETup:FATSequence

文法	ETHernet:TTTest:SETup:FATSequence <enable>
説明	全テストシーケンスのEnable/Disableを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:FATS OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:FATSequence?
説明	全テストシーケンスのEnable/Disableを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:FATS?` → `0`
注	

12.33.3 ETHernet:TTTest:SETup:CIPerf

文法	ETHernet:TTTest:SETup:CIPerf <enable>
説明	iPerfサーバ接続のEnable/Disableを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:CIP OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:CIPerf?
説明	iPerfサーバ接続のEnable/Disableを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:CIP?` → `0`
注	

12.33.4 ETHernet:TTTest:SETup:SLSName

文法	ETHernet:TTTest:SETup:SLSName <name>
説明	ローカルのサイト名(ショート)を設定します。
パラメータ	<name> = <STRING PROGRAM DATA> 指定された名前は，4文字までに切り捨てられます。
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:SLSN "LOC"`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:SLSName?
説明	ローカルのサイト名(ショート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:SLSN?` → `"LOC"`
注	

12.33.5 ETHernet:TTTest:SETup:LLSName

文法	ETHernet:TTTest:SETup:LLSName <name>
説明	ローカルのサイト名(ロング)を設定します。
パラメータ	<name> = <STRING PROGRAM DATA> T指定された名前は，12文字までに切り捨てられます。
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:LLSN "LOCAL"`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:LLSName?
説明	ローカルのサイト名(ロング)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:LLSN?` → `"LOCAL"`
注	

12.33.6 ETHernet:TTTest:SETup:SRSName

文法	ETHernet:TTTest:SETup:SRSName <name>
説明	リモートのサイト名(ショート)を設定します。
パラメータ	<name> = <STRING PROGRAM DATA> 指定された名前は，4文字までに切り捨てられます。
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:SRSN "S123"`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:SRSName?
説明	リモートのサイト名(ショート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:SRSN? → "S123"`
注	

12.33.7 ETHernet:TTTest:SETup:LRSName

文法	ETHernet:TTTest:SETup:LRSName <name>
説明	リモートのサイト名(ロング)を設定します。
パラメータ	<name> = <STRING PROGRAM DATA> 指定された名前は，12文字までに切り捨てられます。
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:LRSN "SITE-1-23"`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:LRSName?
説明	リモートのサイト名(ロング)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:LRSN? → "SITE-1-23"`
注	

12.33.8 ETHernet:TTTest:SETup:TDLR

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TDLR <enable>
説明	テスト方向設定のローカル→リモートを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TDLR ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TDLR?
説明	テスト方向設定のローカル→リモートを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TDLR? → 1`
注	

12.33.9 ETHernet:TTTest:SETup:TDRL

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TDRL <enable>
説明	テスト方向設定のリモート→ローカルを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TDRL OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TDRL?
説明	テスト方向設定のリモート→ローカルを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TDRL?` → `0`
注	

12.33.10 ETHernet:TTTest:SETup:TDSimultaneos

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TDSimultaneos <enable>
説明	テスト方向設定を双方向に設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TDS OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TDSimultaneos?
説明	テスト方向設定を双方向かどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TDS?` → `0`
注	

12.33.11 ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:CIRate

文法	ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:CIRate <rate>
説明	ローカルのアップストリームCIRを設定します。 単位: Mbps
パラメータ	<rate> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.010, MAXimum=10000, DEFault=1000*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:CIR 1000`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:CIRate?
説明	ローカルのアップストリームCIRを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<rate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:CIR?` → `1000`
注	

12.33.12 ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:MTUSize

文法	ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:MTUSize <size>
説明	ローカルからリモートへの MTUサイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=64, MAXimum=15982, DEFault=1500*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MTUS 1500`
注	このMTUサイズは `ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:ENABle` が無効の場合に使用できます。

文法	ETHernet:TTTest:SETup[:LTRemote]:MTUSize?
説明	ローカルからリモートへの MTUサイズを問い合わせします。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MTUS?` → `1500`
注	

12.33.13 ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:CIRate

文法	ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:CIRate <rate>
説明	ローカルのダウンストリームCIRを設定します。 単位: Mbps
パラメータ	<rate> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.010, MAXimum=10000, DEFault=1000*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:RTL:CIR 1000`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:CIRate?
説明	ローカルのダウンストリームCIRを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<rate> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:RTL:CIR?` → `1000`
注	

12.33.14 ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:MTUSize

文法	ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:MTUSize <size>
説明	リモートからローカルへの MTUサイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=64, MAXimum=15982, DEFault=1500*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:RTL:MTUS 1500`
注	このMTUサイズは `ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:ENABle` が無効の場合に使用できます。

文法	ETHernet:TTTest:SETup:RTLocal:MTUSize?
説明	リモートからローカルへの MTUサイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:RTL:MTUS?` → `1500`
注	

12.33.15 ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover[:ENABle] <enable>
説明	パスMTUディスカバリの有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:PMTU:DISC ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover[:ENABle]?
説明	パスMTUディスカバリの有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:PMTU:DISC?` → `1`
注	

12.33.16 ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MINimum

文法	ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MINimum <size>
説明	パスMTUディスカバリの最小サイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=64, MAXimum=15982, DEFault=512*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:PMTU:DISC:MIN 512`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MINimum?
説明	パスMTUディスカバリの最小サイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:PMTU:DISC:MIN?` → `512`
注	

12.33.17 ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MAXimum

文法	ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MAXimum <size>
説明	パスMTUディスカバリの最大サイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=64, MAXimum=15982, DEFault=1500*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:PMTU:DISC:MAX 1500`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:PMTU:DISCover:MAXimum?
説明	パスMTUディスカバリの最大サイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:PMTU:DISC:MAX?` → `1500`
注	

12.33.18 ETHernet:TTTest:SETup:BRTT

文法	ETHernet:TTTest:SETup:BRTT <size>
説明	ベースライン RTTを設定します。 単位: ミリ秒
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.001, MAXimum=5000, DEFault=2*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:BRTT 2`
注	この値は `ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO` が無効の場合に使用できます。

文法	ETHernet:TTTest:SETup:BRTT?
説明	ベースライン RTTを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:BRTT?` → `0.020`
注	

12.33.19 ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO

文法	ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO <enable>
説明	ベースラインRTT自動検索の有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:BRTT:AUTO ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO?
説明	ベースラインRTT自動検索の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:BRTT:AUTO?` → `1`
注	

12.33.20 ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO:DURation

文法	ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO:DURation <duration>
説明	RTTディスカバリのテスト間隔を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=5, MAXimum=86399, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:BRTT:AUTO:DUR 10`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:BRTT:AUTO:DURation?
説明	RTTディスカバリのテスト間隔を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:BRTT:AUTO:DUR?` → `10`
注	

12.33.21 ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest[:ENABle] <enable>
説明	ウィンドウスキャン/スループットテストの有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSTT ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest[:ENABle]?
説明	ウィンドウスキャン/スループットテストの有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSTT? → 1`
注	

12.33.22 ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest:MODE

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest:MODE <mode>
説明	ウィンドウスキャン/スループットテストモードを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AUTO: あらかじめ決められた4段階でウィンドウサイズをスキャンします。 EXPert: ユーザが定義した数のステップでウィンドウサイズをスキャンします。 *DEFault = AUTO*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSTT:MODE AUTO`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSTTest:MODE?
説明	ウィンドウスキャン/スループットテストモードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSTT:MODE? → AUTO`
注	

12.33.23 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:SDURation

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:SDURation <duration>
説明	ウィンドウスキャンのテスト間隔(ローカルからリモート)を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=86399, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:SDUR 10`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:SDURation?
説明	ウィンドウスキャンのテスト間隔(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:SDUR? → 10`
注	

12.33.24 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:AMODe:MWSize

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:AMODe:MWSize <size>
説明	オートモードの最大ウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=16384, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:AMOD:MWS 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan[:LTRemote]:AMODe:MWSize?
説明	オートモードの最大ウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:AMOD:MWS?` → `65535`
注	

12.33.25 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:SDURation

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:SDURation <duration>
説明	ウィンドウスキャンテスト間隔(リモートからローカル)を設定します。 単位: 秒
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=86399, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:RTL:SDUR 10`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:SDURation?
説明	ウィンドウスキャンテスト間隔(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:RTL:SDUR?` → `10`
注	

12.33.26 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:AMODe:MWSize

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:AMODe:MWSize <size>
説明	ウィンドウスキャンオートモードの最大ウィンドウサイズ(リモートからローカル)を設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=16384, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:RTL:AMOD:MWS 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:RTLocal:AMODe:MWSize?
説明	ウィンドウスキャンオートモードの最大ウィンドウサイズ(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:RTL:AMOD:MWS?` → `65535`
注	

12.33.27 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle] <enable>
説明	ウィンドウスキャンオートモードステップ(ローカルからリモート)の有効無効を設定します。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-3)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:AMOD:STEP1 ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle]?
説明	ウィンドウスキャンオートモードステップ(ローカルからリモート)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-3)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:AMOD:STEP1?` → `1`
注	

12.33.28 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle] <enable>
説明	ウィンドウスキャンオートモードステップ(リモートからローカル)の有効無効を設定します。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-3)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:AMOD:RTL:STEP1 ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:AMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle]?
説明	ウィンドウスキャンオートモードステップ(リモートからローカル)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-3)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:AMOD:RTL:STEP1?` → `1`
注	

12.33.29 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle] <enable>
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップ(ローカルからリモート)の有効無効を設定します。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:STEP1 ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>[:ENABle]?
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップ(ローカルからリモート)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:STEP1?` → `1`
注	

12.33.30 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>:WSIZe

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>:WSIZe <size>
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を設定します。

次のページに続く...

...前のページから続く

パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=8, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:STEP1:WSIZ 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>:WSIZe?
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:STEP1:WSIZ?` → `65535`
注	

12.33.31 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no> :CONNections

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>:CONNections <count>
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップのコネクション数(ローカルからリモート)を設定します。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=16, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:STEP1:CONN 1`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe[:LTRemote]:STEP<no>:CONNections?
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップのコネクション数(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:STEP1:CONN?` → `1`
注	

12.33.32 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle] <enable>
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップ(リモートからローカル)の有効無効を設定します。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:RTL:STEP1 ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>[:ENABle]?
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップ(リモートからローカル)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:RTL:STEP1?` → `1`
注	

12.33.33 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>:WSIZe

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>:WSIZe <size>
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップウィンドウサイズ(リモートからローカル)を設定します。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=8, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:RTL:STEP1:WSIZ 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>:WSIZe?
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップウィンドウサイズ(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:RTL:STEP1:WSIZ?` → `65535`
注	

12.33.34 ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no> :CONNections

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>:CONNections <count>
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップのコネクション数(リモートからローカル)を設定します。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=16, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:RTL:STEP1:CONN 1`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:WSCan:EMODe:RTLocal:STEP<no>:CONNections?
説明	ウィンドウスキャンエキスパートモードステップのコネクション数(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	<no> = ステップ番号 (1-5)
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:WSC:EMOD:RTL:STEP1:CONN?` → `1`
注	

12.33.35 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold[:ENABle] <enable>
説明	スループット閾値(ローカルからリモート)の有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:THR ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold[:ENABle]?
説明	スループット閾値(ローカルからリモート)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:THR?` → `1`
注	

12.33.36 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold:PERCentage

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold:PERCentage <pct>
説明	スループット閾値(ローカルからリモート)を設定します。 単位: パーセント
パラメータ	<pct> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100.00, DEFault=95*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:THR:PERC 95`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:THReshold:PERCentage?
説明	スループット閾値(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<pct> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:THR:PERC?` → `95.00`
注	

12.33.37 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:SDURation

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:SDURation <duration>
説明	スループットテスト間隔(ローカルからリモート)を設定します。 単位: 秒.
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=86399, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:SDUR 10`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt[:LTRemote]:SDURation?
説明	スループットテスト間隔(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:SDUR?` → `10`
注	

12.33.38 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold[:ENABle] <enable>
説明	スループット閾値(リモートからローカル)の有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:RTL:THR ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold[:ENABle]?
説明	スループット閾値(リモートからローカル)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:RTL:THR?` → `1`
注	

12.33.39 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold:PERCentage

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold:PERCentage <pct>
説明	スループット閾値(リモートからローカル)を設定します。 単位: パーセント
パラメータ	<pct> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100.00, DEFault=95*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:RTL:THR:PERC 95`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:THReshold:PERCentage?
説明	スループット閾値(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<pct> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:RTL:THR:PERC?` → `95`
注	

12.33.40 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:SDURation

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:SDURation <duration>
説明	スループットテスト間隔(リモートからローカル)を設定します。 単位: 秒.
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=86399, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:RTL:SDUR 10`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:RTLocal:SDURation?
説明	スループットテスト間隔(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:RTL:SDUR?` → `10`
注	

12.33.41 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote][:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote][:ENABle] <enable>
説明	スループットエキスパートモードテスト(ローカルからリモート)の有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote][:ENABle]?
説明	スループットエキスパートモードテスト(ローカルからリモート)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD?` → `1`
注	

12.33.42 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:WSIZe

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:WSIZe <size>
説明	スループットエキスパートモードウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=8, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:WSIZ 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:WSIZe?
説明	スループットエキスパートモードウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:WSIZ?` → `65535`
注	

12.33.43 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:CONNections

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:CONNections <count>
説明	スループットエキスパートモードのコネクション数(ローカルからリモート)を設定します。
パラメータ	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=16, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:CONN 1`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe[:LTRemote]:CONNections?
説明	スループットエキスパートモードのコネクション数(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:CONN?` → `1`
注	

12.33.44 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal[:ENABle] <enable>
説明	スループットエキスパートモードテスト(ローカルからリモート)の有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*

次のページに続く...

...前のページから続く

レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:RTL ON`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal[:ENABle]?
説明	スループットエキスパートモードテスト(ローカルからリモート)の有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:RTL?` → `1`
注	

12.33.45 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:WSIZe

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:WSIZe <size>
説明	スループットエキスパートモードウィンドウサイズ(リモートからローカル)を設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=8, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:RTL:WSIZ 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:WSIZe?
説明	スループットエキスパートモードウィンドウサイズ(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:RTL:WSIZ?` → `65535`
注	

12.33.46 ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:CONNections

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:CONNections <count>
説明	スループットエキスパートモードのコネクション数(リモートからローカル)を設定します。
パラメータ	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=16, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:RTL:CONN 1`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:TTESt:EMODe:RTLocal:CONNections?
説明	スループットエキスパートモードのコネクション数(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<count> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:TTES:EMOD:RTL:CONN?` → `1`
注	

12.33.47 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:ENABle] <enable>
説明	複数接続サービスの有効無効を設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:ENABle]?
説明	複数接続サービスの有効無効を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER? → 0`
注	

12.33.48 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:TDURation

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:TDURation <duration>
説明	複数接続サービステスト間隔(ローカルからリモート)を設定します。 単位: 秒.
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=86399, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:TDUR 10`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:TDURation?
説明	複数接続サービステスト間隔(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:TDUR? → 10`
注	

12.33.49 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe <size>
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=8, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:WSIZ 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe?
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ(ローカルからリモート)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:WSIZ? → 65535`
注	This value is used when `ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe:AUTO` is disabled.

12.33.50 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe:AUTO

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe:AUTO <enable>
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ自動計算(ローカルからリモート)の有効無効を設定します。 ウィンドウサイズはBDPから算出されます。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:WSIZ:AUTO OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice[:LTRemote]:WSIZe:AUTO?
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ自動計算の有効無効を問い合わせます。 ウィンドウサイズはBDPから算出されます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:WSIZ:AUTO? → 0`
注	

12.33.51 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:TDURation

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:TDURation <duration>
説明	複数接続サービステスト間隔(リモートからローカル)を設定します。 単位: 秒.
パラメータ	<duration> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=86399, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:RTL:TDUR 10`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:TDURation?
説明	複数接続サービステスト間隔(リモートからローカル)を問い合わせます。 単位: 秒.
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:RTL:TDUR? → 10`
注	

12.33.52 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe <size>
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ(リモートからローカル)を設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=8, MAXimum=8388607, DEFault=65535*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:RTL:WSIZ 65535`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe?
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ(リモートからローカル)を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:RTL:WSIZ? → 65535`
注	

12.33.53 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe:AUTO

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe:AUTO <enable>
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ自動計算(リモートからローカル)の有効無効を設定します。 ウィンドウサイズはBDPから算出されます。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:RTL:WSIZ:AUTO OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:RTLocal:WSIZe:AUTO?
説明	複数接続サービスウィンドウサイズ自動計算(リモートからローカル)の有効無効を問い合わせます。 ウィンドウサイズはBDPから算出されます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:RTL:WSIZ:AUTO?` → `0`
注	

12.33.54 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>[:ENABle]

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>[:ENABle] <enable>
説明	複数接続サービス特定のサービス有効無効を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1 OFF`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>[:ENABle]?
説明	複数接続サービス特定のサービス有効無効を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1?` → `0`
注	

12.33.55 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DPORt

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DPORt <no>
説明	複数接続サービス特定のサービスの宛先ポートを設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
	<no> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=65535, DEFault=5001*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:DPOR 5001`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DPORt?
説明	複数接続サービス特定のサービスの宛先ポートを問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
レスポンス	<no> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:DPOR?` → `5001`
注	

12.33.56 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DOT

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DOT <value>
説明	複数接続サービス特定のサービスのDSCP/TOS値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:DOT 0`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:DOT?
説明	複数接続サービス特定のサービスのDSCP/TOS値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:DOT?` → `0`
注	

12.33.57 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:TCLass

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:TCLass <value>
説明	複数接続サービス特定のサービスのIPv6トラフィッククラス値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:TCL 0`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:TCLass?
説明	複数接続サービス特定のサービスのIPv6トラフィッククラス値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:TCL?` → `0`
注	

12.33.58 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:FLABel

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:FLABel <value>
説明	複数接続サービス特定のサービスのIPv6フローラベル値を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1048575, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:FLAB 0`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:FLABel?
説明	複数接続サービス特定のサービスのIPv6フローラベル値を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:FLAB?` → `0`
注	

12.33.59 ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:NAME

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:NAME <name>
説明	複数接続サービス特定のサービスの名前を設定します。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
	<name> = <STRING PROGRAM DATA> 指定された名前は最大7文字に切り捨てられます。
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:NAME "Video"`
注	

文法	ETHernet:TTTest:SETup:MSERvice:SERVice<no>:NAME?
説明	複数接続サービス特定のサービスの名前を問い合わせます。
パラメータ	<no> = サービス番号 (1-16)
レスポンス	<name> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:TTT:SET:MSER:SERV1:NAME?` → `"Video"`
注	

12.33.60 ETHernet:TTTest:RESult:PARameters?

文法	ETHernet:TTTest:RESult:PARameters? <direction>
説明	テストの測定パラメータを問い合わせます。
パラメータ	<direction> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LTRemote: ローカルからリモート方向の結果 RTLocal: リモートからローカル方向の結果 LTRBoth: ローカルからリモート方向のテストステップ同時実行の結果 RTLBoth: リモートからローカル方向のテストステップ同時実行の結果 *DEFault = LTRemote*
レスポンス	<mtu> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MTU 単位: オクテット
	<rtt> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> RTT 単位: ミリ秒
	<bdp> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 計算されたBDP値
	<cir0> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レイヤ0 CIR 単位: バイト
	<cir4> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> レイヤ4 CIR. 単位: バイト
例	`ETH:TTT:RES:PAR? RTL` → `1500,0.005,261,1000000000,949284785`
注	

12.33.61 ETHernet:TTTest:RESult:WSCan?

文法	ETHernet:TTTest:RESult:WSCan? <direction>
説明	指定方向のウィンドウスキャン結果を問い合わせます。
パラメータ	<direction> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LTRemote: ローカルからリモート方向の結果 RTLocal: リモートからローカル方向の結果 LTRBoth: ローカルからリモート方向のテストステップ同時実行の結果 RTLBoth: リモートからローカル方向のテストステップ同時実行の結果 *DEFault = LTRemote*
レスポンス	すべてのウィンドウスキャンとスループット結果リスト
	<status> = <STRING RESPONSE DATA> "Pending", "Done", "Pass" or "Fail" denotes the status of the test.
	<window-size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> Window size 単位: バイト
	<connections> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 接続数
	<avg-throughput> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均スループット単位: bps.
	<ideal-throughput> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 期待スループット単位: bps.
	<avg-RTT> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均RTT 単位: ミリ秒
	<tcp-eff> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> TCP実行効率単位: パーセント
例	`ETH:TTT:RES:WSC? RTL` → `(Pass,1460,1,419779200,94928478,0.002,100.00)`
注	

12.33.62 ETHernet:TTTest:RESult:THRoughput?

文法	ETHernet:TTTest:RESult:THRoughput? <direction>
説明	指定方向のスループットテスト結果を問い合わせます。
パラメータ	<direction> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LTRemote: ローカルからリモート方向の結果 RTLocal: リモートからローカル方向の結果 LTRBoth: ローカルからリモート方向のテストステップ同時実行の結果 RTLBoth: リモートからローカル方向のテストステップ同時実行の結果 *DEFault = LTRemote*
レスポンス	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均スループット単位: bps.
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 期待スループット単位: bps.
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 実送信時間単位: seconds.
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 期待送信時間単位: seconds.
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 送信レート
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> ウィンドウサイズ単位: バイト
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> サービス数/接続数
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 送信バイト単位: バイト
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 再送バイト単位: バイト

次のページに続く...

...前のページから続く

	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 再送率
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> TCP実行効率単位: パーセント
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> ベースラインRTT 単位: ミリ秒
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小RTT 単位: ミリ秒
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均RTT 単位: ミリ秒
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大RTT 単位: ミリ秒
	<> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> バッファ遅延単位: パーセント

例	`ETH:TTT:RES:THR? RTL` →
	`4197792000,949284785,10.00,44.22,0.23,1460,1,`
	`5247240000,0,0.00,100.00,0.002,0.002,0.002,0.002,0.00`

注	

12.33.63 ETHernet:TTTest:RESult:THRoughput:EXPort

文法	ETHernet:TTTest:RESult:THRoughput:EXPort <direction> <file> [<delimiter>]
説明	このコマンドはスループットグラフをCSVフォーマットで出力します。 内部ディスクかUSBメモリに保存でき，指定したセパレータとCR-LF改行コードで出力されます。
パラメータ	<direction> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LTRemote: ローカルからリモート方向の結果 RTLocal: リモートからローカル方向の結果 LTRBoth: ローカルからリモート方向のテストステップ同時実行の結果 RTLBoth: リモートからローカル方向のテストステップ同時実行の結果 *DEFault = LTRemote*
	<file> = <STRING PROGRAM DATA> データ格納するパス
	<delimiter> = <CHARACTER PROGRAM DATA> COMMa: ',' をセパレータとします。 SEMicolon: ';' をセパレータとします。 TABulator: タブ (0x09)をセパレータとします。 *DEFault = COMMa*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:RES:THR:EXP RTL,"Internal/graph-data.csv",TAB`
注	ファイルは `Internal/` またはそのサブディレクトリに格納してください。
	USBメモリ使用時は `Usb/`に格納してください。

12.33.64 ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice?

文法	ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice? <direction>
説明	指定方向の複数サービステスト結果を問い合わせます。
パラメータ	<direction> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LTRemote: ローカルからリモート方向の結果 RTLocal: リモートからローカル方向の結果 LTRBoth: ローカルからリモート方向のテストステップ同時実行の結果 RTLBoth: リモートからローカル方向のテストステップ同時実行の結果 *DEFault = LTRemote*
レスポンス	A list of results for for all services.
	<min-RTT> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>

次のページに続く...

...前のページから続く

	最小RTT 単位: ミリ秒
	<avg-RTT> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均RTT 単位: ミリ秒
	<max-RTT> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大RTT 単位: ミリ秒
	<avg-throughput> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均スループット単位: bps.
	<tcp-eff> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> TCP実行効率単位: パーセント
例	`ETH:TTT:RES:MSER? RTL` → `(0.010,0.020,0,050,10100,50.00),(0.010,0.020,0,040,20200,100.00)`
注	

12.33.65 ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice:TOTal?

文法	ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice:TOTal? <direction>
説明	指定方向の複数サービステスト合計結果を問い合わせます。
パラメータ	<direction> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LTRemote: ローカルからリモート方向の結果 RTLocal: リモートからローカル方向の結果 LTRBoth: ローカルからリモート方向のテストステップ同時実行の結果 RTLBoth: リモートからローカル方向のテストステップ同時実行の結果 *DEFault = LTRemote*
レスポンス	A list results for for all services.
	<min-RTT> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最小RTT 単位: ミリ秒
	<avg-RTT> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均RTT 単位: ミリ秒
	<max-RTT> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> 最大RTT 単位: ミリ秒
	<avg-throughput> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 平均スループット単位: bps.
	<tcp-eff> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> TCP実行効率単位: パーセント
例	`ETH:TTT:RES:MSER:TOT? RTL` → `(0.010,0.020,0,050,1.100,50.00),(0.010,0.020,0,040,2.200,100.00)`
注	

12.33.66 ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice:EXPort

文法	ETHernet:TTTest:RESult:MSERvice:EXPort <direction> <file> [<delimiter>]
説明	このコマンドはマルチサービススループットグラフをCSVフォーマットで出力します。 内部ディスクかUSBメモリに保存でき，指定したセパレータとCR-LF改行コードで出力されます。
パラメータ	<direction> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LTRemote: ローカルからリモート方向の結果 RTLocal: リモートからローカル方向の結果 LTRBoth: ローカルからリモート方向のテストステップ同時実行の結果 RTLBoth: リモートからローカル方向のテストステップ同時実行の結果 *DEFault = LTRemote*
	<file> = <STRING PROGRAM DATA> データ格納するパス
	<delimiter> = <CHARACTER PROGRAM DATA> COMMa: ',' をセパレータとします。 SEMicolon: ';' をセパレータとします。

次のページに続く...

...前のページから続く

	TABulator: タブ (0x09)をセパレータとします。 *DEFault = COMMa*
レスポンス	無し
例	`ETH:TTT:RES:THR:EXP RTL,"Internal/graph-data.csv",TAB`
注	ファイルは `Internal/` またはそのサブディレクトリに格納してください。
	USBメモリ使用時は `Usb/`に格納してください。

Chapter 13

eCPRI/RoE BERT

RoE BERTのSCPIコマンドは，基本的にEthernetのSCPIコマンドと同一コマンドで操作できます。本章においては，EthernetのSCPIコマンドと違いがあるコマンドについてのみ記載します。 EthernetのSCPIコマンド詳細については，Ethernetの章(12章)を参照してください。

13.1 ポート設定

詳細はEthernetの章(12.1節)を参照してください。

13.1.1 ETHernet:PORT<Pt>:DPIConstraint

文法	ETHernet:PORT<Pt>:DPIConstraint <interface>
説明	2ポート間インターフェース制約を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 10G10G : Port1=10M-10G : Port2=10M-10G 10G25G : Port1=10M-10G : Port2=25G 25G10G : Port1=25G : Port2=10M-10G 25G25G : Port1=25G : Port2=25G *DEFault = 25G25G*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:DPIC 10G10G`
注	このコマンドはeCPRI/RoEアプリケーションで ”25G eCPRI/RoE Dual Ability”を選択した場合に使えます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:DPIConstraint?
説明	2ポート間インターフェース制約を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:DPIC?` → `10G10G`
注	

13.2 PCS

詳細はEthernetの章(12.4節)を参照してください。

13.3 Traffic

RoE BERTアプリケーションはストリーム番号1のみ使用します。その他のストリーム番号を指定した場合は何も動作しません。詳細はEthernetの章(12.5節)を参照してください。

13.4 設定

詳細はEthernetの章(12.7節)を参照してください。

13.5 しきい値

詳細はEthernetの章(12.9節)を参照してください。

13.6 SyncE

詳細はEthernetの章(12.10節)を参照してください。

13.7 Precision Time Protocol - IEEE 1588v2

詳細はEthernetの章(12.11節)を参照してください。

13.8 ポート1設定に追従

詳細はEthernetの章(12.12節)を参照してください。

13.9 アラーム/エラー挿入

詳細はEthernetの章(12.13節)を参照してください。

13.10 結果

詳細はEthernetの章(12.14節)を参照してください。

13.11 ステータス

詳細はEthernetの章(12.15節)を参照してください。

13.12 Frame Content

本節記載以外のSCPIコマンドは，EthernetのSCPIコマンドと同一コマンドで操作できます。詳細はEthernetの章を参照ください(12.6節)。

13.12.1 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:RFRame

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:RFRame <mode>
説明	Radio frameを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ECPRI: eCPRI IEEE1914: IEEE 1914.3 *DEFault = ECPRI*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:RFR ECPRI`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:RFRame?
説明	eCPRIのRadio frameを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:RFR?` → `ECPRI`
注	

13.12.2 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MESSage

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MESSage <message>
説明	eCPRIのMessage typeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<message> = <CHARACTER PROGRAM DATA> IQD: IQ Data BITS: Bit Sequence RTCD: Real-Time Control Data GDT: Generic Data Transfer RMA: Remote Memory Access OWDM: One-way Delay Measurement RRST: Remote Reset EVIN: Event Indication UDEF: User Defined
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:MESS IQD`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MESSage? <message>
説明	eCPRIのMessage typeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<message> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:MESS?` → `IQD`
注	

13.12.3 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MVAL

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MVAL <message>
説明	eCPRIのMessage typeの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<message> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:MVAL 0`
注	このコマンドはメッセージタイプがUser Definedの時に使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:MVAL? <message>
説明	eCPRIのMessage typeの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<message> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:MVAL? → 0`
注	

13.12.4 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:LENGth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:LENGth? <length>
説明	eCPRIのPayload lengthを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:LENG? → 64`
注	

13.12.5 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:PCID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:PCID <data>
説明	IQ DataのPC_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:IQD:PCID "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:PCID? <data>
説明	IQ DataのPC_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:IQD:PCID? → "0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.6 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:SEQId

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:SEQId <data>
説明	IQ DataのSEQ_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:IQD:SEQI "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:IQData:SEQId? <data>
説明	IQ DataのSEQ_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:IQD:SEQI?` → `"0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.7 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:PCID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:PCID <data>
説明	Bit SequenceのPC_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:BITS:PCID "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:PCID? <data>
説明	Bit SequenceのPC_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:BITS:PCID?` → `"0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.8 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:SEQId

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:SEQId <data>
説明	Bit SequenceのSEQ_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:BITS:SEQI "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:BITSeq:SEQId? <data>
説明	Bit SequenceのSEQ_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:BITS:SEQI?` → `"0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.9 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:PCID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:PCID <data>
説明	Real-Time Control DataのRTC_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RTCD:PCID "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:PCID? <data>
説明	Real-Time Control DataのRTC_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RTCD:PCID? → "0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.10 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:SEQId

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:SEQId <data>
説明	Real-Time Control DataのSEQ_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RTCD:SEQI "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RTCData:SEQId? <data>
説明	Real-Time Control DataのSEQ_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RTCD:SEQI? → "0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.11 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:PCID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:PCID <data>
説明	Generic Data TransferのPC_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:GDTR:PCID "00000000"`
注	4バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:PCID? <data>
説明	Generic Data TransferのPC_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:GDTR:PCID? → "00000000"`
注	4バイトのデータです。

13.12.12 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:SEQId

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:SEQId <data>
説明	Generic Data TransferのSEQ_IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:GDTR:SEQI "00000000"`
注	4バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:GDTRans:SEQId? <data>
説明	Generic Data TransferのSEQ_IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:GDTR:SEQI?` → `"00000000"`
注	4バイトのデータです。

13.12.13 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ACID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ACID <data>
説明	Remote Memory AccessのRemote Memory Access IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:ACID "00"`
注	1バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ACID? <data>
説明	Remote Memory AccessのRemote Memory Access IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:ACID?` → `"00"`
注	1バイトのデータです。

13.12.14 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RW

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RW <data>
説明	Remote Memory AccessのRead/Writeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 15, DEFault = 0* 0: Read 1: Write 2: Write No Resp Others: 予約
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:RW 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RW? <data>
説明	Remote Memory AccessのRead/Writeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:RW?` → `#B0`
注	

13.12.15 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RRESp

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RRESp <data>
説明	Remote Memory AccessのReq/Respを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 15, DEFault = 0* 0: Request 1: Response 2: Failure Others: 予約
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:RRES 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:RRESp? <data>
説明	Remote Memory AccessのReq/Respを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:RRES?` → `#B0`
注	

13.12.16 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ELID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ELID <data>
説明	Remote Memory AccessのElement IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:ELID "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ELID? <data>
説明	Remote Memory AccessのElement IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:ELID?` → `"0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.17 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ADDRess

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ADDRess <address>
説明	Remote Memory AccessのAddressを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<address> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:ADDR "000000000000"`
注	6バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:ADDRess? <address>
説明	Remote Memory AccessのAddressを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<address> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:ADDR?` → `"000000000000"`
注	6バイトのデータです。

13.12.18 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:LENGth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:LENGth <length>
説明	Remote Memory AccessのLengthを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 65535, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:LENG 64`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RMACess:LENGth? <length>
説明	Remote Memory AccessのLengthを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RMAC:LENG?` → `64`
注	

13.12.19 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:MESId

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:MESId <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのMeasurement IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:MESI "00"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:MESId? <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのMeasurement IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:MESI?` → `"00"`
注	

13.12.20 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:ACTType

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:ACTType <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのAction Typeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255, DEFault = 0* 0: Request 1: Request with Follow_Up 2: Response 3: Remote Request 4: Remote Request with Follow_Up 5: Follow_Up Others: 予約
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:ACTT 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:ACTType? <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのAction Typeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:ACTT?` → `#H0`
注	

13.12.21 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:TSTamp

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:TSTamp <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのTimeStampを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:TST "00000000000000000000"`
注	10バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:TSTamp? <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのTimeStampを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:TST?` → `00000000000000000000`
注	10バイトのデータです。

13.12.22 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:CVALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:CVALue <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのCompensation Valueを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:CVAL "0000000000000000"`
注	8バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:OWDMeas:CVALue? <data>
説明	One-Way Delay MeasurementのCompensation Valueを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:OWDM:CVAL?` → `0000000000000000`
注	8バイトのデータです。

13.12.23 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:REID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:REID <data>
説明	Remote ResetのReset IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RRES:REID "0000"`
注	2バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:REID? <data>
説明	Remote ResetのReset IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RRES:REID?` → `"0000"`
注	2バイトのデータです。

13.12.24 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:COPtion

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:COPtion <data>
説明	Remote ResetのReset Code Opを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255, DEFault = 0* 1: Remote reset request 2: Remote reset response Others: 予約
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RRES:COP 0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:RRESet:COPtion? <data>
説明	Remote ResetのReset Code Opを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:RRES:COP?` → `#H0`
注	

13.12.25 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CDATa

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CDATa <data>
説明	Custom pattern dataを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:CDAT "00001122"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CDATa? <data>
説明	Custom pattern dataを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:CDAT?` → `"00001122"`
注	

13.12.26 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CLENgth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CLENgth <length>
説明	Custom pattern lengthを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 256, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:CLEN 4`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CLENgth? <length>
説明	Custom pattern lengthを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:CLEN?` → `4`
注	

13.12.27 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CENable

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CENable <enable>
説明	Custom patternのEnableを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:CEN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ECPRi:CENable? <enable>
説明	Custom patternのEnableを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ECPR:CEN?` → `1`
注	

13.12.28 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:SUBType

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:SUBType <subtype>
説明	IEEE 1914.3のSub typeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<subtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONT: Control Sub type SAD: Structure-agnostic data sub type SACD: Structure-aware CPRI data sub type SCMC: Slow C&M CORI data sub type NTDD: Native time domain data sub type NFDD: Native frequency domain data sub type NPD: Native PRACH data sub type UDEF: User Defined
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:SUBT CONT`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:SUBType? <subtype>
説明	IEEE 1914.3のSub typeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<subtype> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:SUBT?` → `CONT`
注	

13.12.29 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:SVALue

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:FLID <subtype>
説明	IEEE 1914.4のSub type valueを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<subtype> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:SVAL 0`
注	サブタイプがUser definedのときに使用できます。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:SVALue? <subtype>
説明	IEEE 1914.4のSub type valueを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<subtype> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:SVAL?` → `0`
注	

13.12.30 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:FLID

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:FLID <data>
説明	IEEE 1914.3のFlow IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:FLID "00"`
注	1バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:FLID? <data>
説明	IEEE 1914.3のFlow IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:FLID?` → `"00"`
注	1バイトのデータです。

13.12.31 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:LENGth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:LENGth? <length>
説明	IEEE 1914.3のPayload lengthを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:LENG?` → `64`
注	

13.12.32 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:OINFo

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:OINFo <data>
説明	IEEE 1914.3のOrdering informationを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:OINF "00000000"`
注	4バイトのデータです。

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:OINFo? <data>
説明	IEEE 1914.3のOrdering informationを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:OINF?` → `"00000000"`
注	4バイトのデータです。

13.12.33 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CONTrol:OPCode

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CONTrol:OPCode <data>
説明	Control sub typeのOpCodeを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 255, DEFault = 0* #H00: RoE OAM TLV write #H01: Ctrl_AxC words #H02: VSD #H03: Timing control packet #H80: RoE OAM TLV write Others: 予約
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CONT:OPC #H0`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CONTrol:OPCode? <data>
説明	Control sub typeのOpCodeを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CONT:OPC?` → `#H0`
注	

13.12.34 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CDATa

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CDATa <data>
説明	IEEE 1914.3のカスタムパターンのデータを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<data> = <STRING PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CDAT "00001122"`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CDATa? <data>
説明	IEEE 1914.3のカスタムパターンのデータを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<data> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CDAT?` → `"00001122"`
注	

13.12.35 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CLENgth

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CLENgth <length>
説明	IEEE 1914.3のカスタムパターン長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 256, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CLEN 4`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CLENgth? <length>
説明	IEEE 1914.3のカスタムパターン長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CLEN?` → `4`
注	

13.12.36 ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CENable

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CENable <enable>
説明	IEEE 1914.3におけるカスタムパターンの有効/無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CEN ON`
注	

文法	ETHernet:PORT<Pt>:STReam<St>:ROE:CENable? <enable>
説明	IEEE 1914.3におけるカスタムパターンの有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<St> = ストリーム番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`ETH:PORT1:STR1:ROE:CEN?` → `1`
注	

Chapter 14

ファイバチャネル

14.1 ポート

14.1.1 FCHannel:PORT<Pt>:MODE

文法	FCHannel:PORT<Pt>:MODE <mode>
説明	ポートモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Port off FC100: 1Gb/s 100MBytes/s FC200: 2Gb/s 200MBytes/s FC400: 4Gb/s 400MBytes/s FC800: 8Gb/s 800MBytes/s FC1200: 10Gb/s 1200MBytes/s FC1600: 16Gb/s 1600MBytes/s *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:MODE FC100`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:MODE?
説明	ポートモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:MODE?` → `FC100`
注	

14.1.2 FCHannel:TX<Pt>:TIMing

文法	FCHannel:TX<Pt>:TIMing <timing>
説明	送信タイミングを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timing> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロック EXTernal: 外部クロック GPS: GPS信号 RX: 受信クロック *DEFault = INT*
レスポンス	無し
例	`FCH:TX1:TIM INT`
注	

文法	FCHannel:TX<Pt>:TIMing?
説明	送信タイミングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timing> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:TX1:TIM?` → `INT`
注	

14.2 インタフェース

14.2.1 FCHannel:PORT<Pt>:TOPology

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TOPology <topology>
説明	トポロジーを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<topology> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PTPoint: ポイントツーポイント FABRic: ファブリック EPORt: E-Port *DEFault = PTPoint*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TOP FABR`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TOPology?
説明	トポロジーを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<topology> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TOP?` → `FABR`
注	

14.2.2 FCHannel:PORT<Pt>:PTP:LOGin

文法	FCHannel:PORT<Pt>:PTP:LOGin <enable>
説明	ポイントツーポイントのログインを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:PTP:LOG OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:PTP:LOGin?
説明	ポイントツーポイントのログインが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:PTP:LOG?` → `0`
注	

14.2.3 FCHannel:PORT<Pt>:FABRic:LOGin

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FABRic:LOGin
説明	ファブリックのログインを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FABR:LOG`
注	

14.2.4 FCHannel:PORT<Pt>:EPORt:ELP

文法	FCHannel:PORT<Pt>:EPORt:ELP
説明	ELPを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:EPOR:ELP`
注	

14.2.5 FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol[:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol[:ENABle] <enable>
説明	フロー制御を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FCON OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol[:ENABle]?
説明	フロー制御が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FCON?` → `0`
注	

14.2.6 FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:LCRedit

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:LCRedit <credit>
説明	ローカルクレジットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<credit> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=65535, DEFault=64*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FCON:LCR 64`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:LCRedit?
説明	ローカルクレジットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<credit> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FCON:LCR?` → `64`
注	

14.2.7 FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:RCRedit

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:RCRedit <credit>
説明	リモートクレジットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<credit> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=65535, DEFault=64*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FCON:RCR 64`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FCONtrol:RCRedit?
説明	リモートクレジットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<credit> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FCON:RCR? → 64`
注	

14.2.8 FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN <wwn>
説明	送信元ポートWWNを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<wwn> = <STRING PROGRAM DATA> ポート WWN
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:SOUR:WWN "00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN?
説明	送信元ポートWWNを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<wwn> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:SOUR:WWN? → "00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	

14.2.9 FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN:DEFault

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN:DEFault <enable>
説明	デフォルトの送信元ポートWWNの使用を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:SOUR:WWN:DEF ON`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:WWN:DEFault?
説明	デフォルトの送信元ポートWWNが使用されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:SOUR:WWN:DEF? → 1`
注	

14.2.10 FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:ID

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:ID <id>
説明	送信元IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=16777215, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:SOUR:ID 0`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SOURce:ID?
説明	送信元IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:SOUR:ID?` → `0`
注	

14.2.11 FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:WWN

文法	FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:WWN <wwn>
説明	宛先ポートWWNを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<wwn> = <STRING PROGRAM DATA> ポートWWN
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:DEST:WWN "00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	セパレータとして'-'のみが許可されます。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:WWN?
説明	宛先ポートWWNを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<wwn> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:DEST:WWN?` → `"00-00-00-00-00-00-00-00"`
注	

14.2.12 FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:ID

文法	FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:ID <id>
説明	宛先IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=16777215, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:DEST:ID 0`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:ID?
説明	宛先IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:DEST:ID?` → `0`
注	

14.2.13 FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:LOGin

文法	FCHannel:PORT<Pt>:DESTination:LOGin
説明	ポートのログインを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:DEST:LOG`
注	

14.3 フレーム

14.3.1 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:FRAMing

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:FRAMing <type>
説明	フレーム構造を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FT0: SOF:Data:EOF FT1: SOF:Header:Data:CRC:EOF *DEFault = FT1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FRAM:FRAM FT1`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:FRAMing?
説明	フレーム構造を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FRAM:FRAM?` → `FT1`
注	

14.3.2 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:CONTent

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:CONTent <content>
説明	データコンテンツパターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<content> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FOX 5555 PRBS9 PRBS11 PRBS15 PRBS20 PRBS23 PRBS29 PRBS31 BHFTest BCRPat BJTPat BSPat USER32BIT ZERO *DEFault = FOX*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FRAM:CONT 5555`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:CONTent?
説明	データコンテンツパターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<content> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FRAM:CONT?` → `5555`
注	

14.3.3 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:UP32

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:UP32 <pattern>
説明	`CONTent`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 使用できる文字: '0'と'1' パターンは16文字でなければなりません。
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FRAM:UP32 "0110"`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FRAM:UP32?` → `"0110"`
注	

14.3.4 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:SID

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:SID <id>
説明	フレームヘッダーのフレームシーケンスIDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FRAM:HEAD:SID #HAE` `FCH:PORT1:FRAM:HEAD:SID 174`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:SID?
説明	フレームヘッダーのフレームシーケンスIDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FRAM:HEAD:SID?` → `174`
注	

14.3.5 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:OID

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:OID <id>
説明	フレームヘッダーの発信元交換IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=65535, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FRAM:HEAD:OID #HAE` `FCH:PORT1:FRAM:HEAD:OID 174`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:OID?
説明	フレームヘッダーの発信元交換IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FRAM:HEAD:OID?` → `174`
注	

14.3.6 FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:RID

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:RID <id>
説明	フレームヘッダーの応答側交換IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<id> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=65535, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:FRAM:HEAD:RID #HAE` `FCH:PORT1:FRAM:HEAD:RID 174`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FRAMe:HEADer:RID?
説明	フレームヘッダーの応答側交換IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<id> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:FRAM:HEAD:RID?` → `174`
注	

14.4 ジェネレータ

14.4.1 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe <mode>
説明	トラフィックジェネレータの送信期間モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONTinuous: 連続 FRAMes: フレーム数 SEConds: 秒数 *DEFault = CONTinuous*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:DMOD CONT`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DMODe?
説明	トラフィックジェネレータの送信期間モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:DMOD?` → `CONT`
注	

14.4.2 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DSEConds

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DSEConds <seconds>
説明	トラフィックジェネレータの期間を秒数で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<seconds> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=2000000000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:DSEC 1`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DSEConds?
説明	トラフィックジェネレータの期間を秒数で問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<seconds> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:DSEC?` → `1`
注	

14.4.3 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DFRames

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DFRames <frames>
説明	トラフィックジェネレータの期間をフレーム数で設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=2000000000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:DFR 1`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:DFRames?
説明	トラフィックジェネレータの期間をフレーム数で問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:DFR?` → `1`
注	

14.4.4 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:ASTGenerator

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:ASTGenerator <enable>
説明	測定が開始されるときのトラフィックジェネレータの自動開始を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:ASTG OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:ASTGenerator?
説明	測定が開始されるときのトラフィックジェネレータの自動開始の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:ASTG?` → `0`
注	

14.4.5 FCHannel:TRAFfic:GENerator:STARt

文法	FCHannel:TRAFfic:GENerator:STARt
説明	トラフィックジェネレータを開始します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`FCH:TRAF:GEN:STAR`
注	このコマンドはすべてのポートに適用されます。

14.4.6 FCHannel:TRAFfic:GENerator:STOP

文法	FCHannel:TRAFfic:GENerator:STOP
説明	トラフィックジェネレータを停止します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`FCH:TRAF:GEN:STOP`
注	このコマンドはすべてのポートに適用されます。

14.4.7 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STARt

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STARt
説明	トラフィックジェネレータを開始します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:GEN:STAR`
注	ポートを有効にする必要があります(`FCHannel:PORT<Pt>:MODE`)。

14.4.8 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STOP

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STOP
説明	トラフィックジェネレータを停止します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:GEN:STOP`
注	

14.4.9 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STATus?

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:GENerator:STATus?
説明	トラフィックジェネレータのオン/オフのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<stat> = <BOOLEAN RESPONSE DATA> 0: トラフィックジェネレータが動作していない 1: トラフィックジェネレータが動作している
例	`FCH:PORT1:TRAF:GEN:STAT?` → `0`
注	

14.5 ストリーム

14.5.1 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:PROFile

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:PROFile <profile>
説明	ストリームのラインロードプロファイルを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<profile> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONStant: 一定ラインロードプロファイル RAMP: ランプラインロードプロファイル *DEFault = CONStant*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:PROF RAMP`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:PROFile?
説明	ストリームのラインロードプロファイルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<profile> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:PROF?` → `RAMP`
注	

14.5.2 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad[:CONStant]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad[:CONStant] <load>
説明	一定モードでのストリームのラインロードを設定します。 単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000, DEFault=100.0000*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL 50`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad[:CONStant]?
説明	一定モードでのストリームのラインロードを問い合わせます。 単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL?` → `50`
注	

14.5.3 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP[:MODE]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP[:MODE] <mode>
説明	ランプモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> KEEPend: ランプ終了時のラインロードレベルを維持 REPeat: ランプを繰り返す INVert: ランプを反転 *DEFault = INVert*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP KEEP`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP[:MODE]?
説明	ランプモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP?` → `KEEP`
注	

14.5.4 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STARt

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STARt <load>
説明	ランプモードでのストリームの初期ラインロードを設定します。 単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000, DEFault=0.0000*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:STAR 20`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STARt?
説明	ランプモードでのストリームの初期ラインロードを問い合わせます。 単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:STAR?` → `20`
注	

14.5.5 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:END

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:END <load>
説明	ランプモードでのストリームの最終ラインロードを設定します。 単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000, DEFault=0.0000*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:END 50`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:END?
説明	ランプモードでのストリームの最終ラインロードを問い合わせます。 単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:END?` → `50`
注	

14.5.6 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STEP

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STEP <load>
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップサイズを設定します.単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.0000, MAXimum=100.0000, DEFault=1.0000*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:STEP 2`
注	最小ラインロードは0.0008PCTです。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:STEP?
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップサイズを問い合わせます。単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:STEP?` → `2`
注	

14.5.7 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:DURation

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:DURation <dur>
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップの期間を設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<dur> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=3, MAXimum=3600, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:DUR 5`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LLoad:RAMP:DURation?
説明	ランプモードでのストリームのラインロードステップの期間を問い合わせます。単位: %
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<dur> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LL:RAMP:DUR?` → `5`
注	

14.5.8 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:FSIZe

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:FSIZe <dur>
説明	フレームサイズを設定します。単位: バイト
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<dur> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=8* [1], *MAXimum=3240, DEFault=8*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:FSIZ 8`
注	フレームサイズは4の倍数に設定する必要があります. [1] 最小許容フレームサイズは，ストリームのフレーム設定によって異なります。 FC400: *MINimum = 64* FC800: *MINimum = 256* FC1200: *MINimum = 256*

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:FSIZe?
説明	フレームサイズを問い合わせます。単位: バイト
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<dur> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:FSIZ?` → `8`
注	

14.5.9 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency[:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency[:ENABle] <enable>
説明	ストリームのレイテンシ測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LAT OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency[:ENABle]?
説明	ストリームのレイテンシ測定が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LAT? → 0`
注	

14.5.10 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds[:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	レイテンシテストのしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LAT:THR OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds[:ENABle]?
説明	レイテンシテストのしきい値が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LAT:THR? → 0`
注	

14.5.11 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds:VALue

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds:VALue <value>
説明	レイテンシテストのしきい値を設定します。単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=429496729.5, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LAT:THR:VAL 10.5`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:LATency:THResholds:VALue?
説明	レイテンシテストのしきい値のレベルを問い合わせます。単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:LAT:THR:VAL? → 10.5`
注	

14.5.12 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer[:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer[:ENABle] <enable>
説明	ストリームのジッタ測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:JITT OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer[:ENABle]?
説明	ストリームのジッタ測定が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:JITT?` → `0`
注	

14.5.13 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds[:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	ジッタのしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:JITT:THR OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds[:ENABle]?
説明	ジッタのしきい値が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:JITT:THR?` → `0`
注	

14.5.14 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds:VALue

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds:VALue <value>
説明	ジッタのしきい値を設定します。 単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=429496792.5, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:JITT:THR:VAL 10.5`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:JITTer:THResholds:VALue?
説明	ジッタのしきい値を問い合わせます。 単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:JITT:THR:VAL?` → `10.5`
注	

14.5.15 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure[:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure[:ENABle] <enable>
説明	サービス中断測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure[:ENABle]?
説明	サービス中断測定が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM? → 0`
注	

14.5.16 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:MDISruption

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:MDISruption <value>
説明	最小中断フレームを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 5000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM:MDIS 5`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:MDISruption?
説明	最小中断フレームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM:MDIS? → 5`
注	

14.5.17 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds [:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	サービス中断測定のしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM:THR OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds[:ENABle]?
説明	サービス中断測定のしきい値が有効かどうかを問い合わせます
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM:THR? → 0`
注	

14.5.18 FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds :VALue

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds:VALue <value>
説明	サービス中断測定のしきい値を設定します。単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 5000000, DEFault = 50000*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM:THR:VAL 10`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TRAFfic:STReam:BER:SDMeasure:THResholds:VALue?
説明	サービス中断測定のしきい値を問い合わせます。単位: マイクロ秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TRAF:STR:BER:SDM:THR:VAL?` → `10`
注	本コマンドはイーサネットとFCでのみ有効です。

14.6 設定

14.6.1 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring <enable>
説明	測定時のBERアラームのみの表示を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:OBAM ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:OBAMeasuring?
説明	即定時にBERアラームのみが表示されるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:OBAM?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

14.6.2 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter <enable>
説明	レシーバでフレームフィルタへのアドレスの追加を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:IAFF OFF`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:IAFFilter?
説明	レシーバでフレームフィルタへのアドレスの追加が有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:IAFF?` → `0`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

14.6.3 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames <enable>
説明	パターンエラーとしての消失フレームのカウントを有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:CLF ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:CLFrames?
説明	パターンエラーとしての消失フレームのカウントが有効または無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:CLF?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

14.6.4 FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss <enable>
説明	フレームロス秒とパターンロス秒のカウントを表示または非表示にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:HID ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:SETTings:BER:HIDeframeloss?
説明	フレームロス秒とパターンロス秒のカウントが表示かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:SETT:BER:HID?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

14.7 しきい値

14.7.1 FCHannel:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle]

文法	FCHannel:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle] <enable>
説明	ファイバチャネルのしきい値を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:THR OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:THResholds[:ENABle]?
説明	ファイバチャネルのしきい値が有効かどうかを問い合わせます
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:THR? → 0`
注	

14.7.2 FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:SELect

文法	FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:SELect <type>, <enable>
説明	特定のしきい値の種類を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ALL: すべて選択 UTIL: ユーティライゼーション THR: スループット ERR: エラーフレーム UNDer: アンダーサイズフレーム OVER: オーバーサイズフレーム CRC: CRCエラーフレーム IFG: IFG違反 SYMBol: シンボルエラー CRD: CRDエラー *DEFault = ALL*
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:THR:SEL UTIL, ON`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:SELect? <type>
説明	特定のしきい値の種類が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:THR:SEL? UTIL → 1`
注	

14.7.3 FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:VALue

文法	FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:VALue <type>, <compare>, <value>
説明	指定した項目のしきい値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> UTIL: ユーティライゼーション[1] THR: スループット[2] ERR: エラーフレーム UNDer: アンダーサイズフレーム OVER: オーバーサイズフレーム CRC: CRCエラーフレーム IFG: IFG違反 SYMBol: シンボルエラー CRD: CRDエラー
	<compare> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GT: より大きい LT: より小さい GTEQ: 以上 LTEQ: 以下 *DEFault = LT*
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 絶対値: 小数部なし，最大値4000000000 パーセント値: 小数第一位まで，最大値100.0 *DEFault = 0, MINimum = 0* *Allowed Suffixes = PCT*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:THR:VAL UTIL, GT, 10.5PCT`
注	[1]使用率ではパーセント値のみがサポートされます。 [2]スループットでは，小数第一位までの絶対値（MBPS単位）のみがサポートされ，最大値は10000.0です。

文法	FCHannel:PORT<Pt>:THResholds:VALue? <type>
説明	指定した項目のしきい値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
レスポンス	<compare> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA> カウントまたはパーセント
例	`FCH:PORT1:THR:VAL? UTIL` → `GT, 10.5PCT`
注	

14.8 Follow

14.8.1 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:GENerator

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:GENerator <enable>
説明	PORT<Pt>のジェネレータ設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT2:FOLL:GEN OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:GENerator?
説明	PORT<Pt>のジェネレータ設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT2:FOLL:GEN?` → `0`
注	

14.8.2 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds <enable>
説明	PORT<Pt>のしきい値設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT2:FOLL:THR OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:THResholds?
説明	PORT<Pt>のしきい値設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT2:FOLL:THR?` → `0`
注	

14.8.3 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:FRAMe

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:FRAMe <enable>
説明	PORT<Pt>のフレーム設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT2:FOLL:FRAM OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:FRAMe?
説明	PORT<Pt>のフレーム設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT2:FOLL:FRAM?` → `0`
注	

14.8.4 FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:STReam

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:STReam <enable>
説明	PORT<Pt>のストリーム設定をPORT1と同じにします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT2:FOLL:STR OFF`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:FOLLow:STReam?
説明	PORT<Pt>のストリーム設定がPORT1と同じかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 (2-4)
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT2:FOLL:STR?` → `0`
注	

14.9 アラーム/エラー挿入

14.9.1 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm <alarm>
説明	挿入アラームの状態を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<alarm> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: アラームなし LRESet: リンクリセット LRResponse: リンクリセット応答 NOPerational: 動作なし OFFLine: オフライン *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:STIM:ALAR LRES`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ALARm?
説明	挿入アラームの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<alarm> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:STIM:ALAR?` → `LRES`
注	

14.9.2 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor <error>
説明	挿入エラーの状態を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<error> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: エラーなし BIT: Bit SYMBol: Symbol RRDY: R_RDY CRC: CRC BLOCk: Block *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:STIM:ERR BIT`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:ERRor?
説明	挿入エラーの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<error> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:STIM:ERR?` → `BIT`
注	

14.9.3 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion <mode>
説明	挿入エラーモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: オフ MANual: 手動 B1: バースト/1秒 B10: バースト/10秒 BE2: バースト · 1E-02 BE3: バースト · 1E-03 BE4: バースト · 1E-04 BE5: バースト · 1E-05 BE6: バースト · 1E-06 BE7: バースト · 1E-07 *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:STIM:EINS MAN`
注	

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EINSertion?
説明	挿入エラーモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:STIM:EINS?` → `MAN`
注	

14.9.4 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength <length>
説明	エラー挿入のバースト長を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<length> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 4000*[1], *DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:STIM:EBL 128`
注	[1] 以下のエラーの種類では，MAXimumは別の値が使用されます。 RRDY: *MAXimum = 500* SYMBol: *MAXimum = 1000* BLOCk: *MAXimum = 256*

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:EBLength?
説明	エラー挿入のバースト長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<length> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:STIM:EBL?` → `128`
注	

14.9.5 FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset <offset>
説明	クロック源の周波数オフセットを設定します。単位: ppm.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> MT1000A: *MINimum=-100, MAXimum=100, DEFault=0* MT1100A, MT1040A: *MINimum=-200.0, MAXimum=200.0, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`FCH:PORT1:STIM:FOFF 0`
注	The offset is applied to the internal clock source only.

文法	FCHannel:PORT<Pt>:STIMuli:FOFFset?
説明	クロック源の周波数オフセットを問い合わせます。単位: ppm.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	MT1000A: <offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MT1100A: <offset> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	MT1100A, MT1040A: `FCH:PORT1:STIM:FOFF?` → `0.0`
注	

14.10 結果

14.10.1 FCHannel:PORT<Pt>:IFETch?

文法	FCHannel:PORT<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	ファイバチャネルの測定結果が存在するときに，各パラメータの測定データを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 問い合わせる測定結果のパラメータと，そのレスポンスのフォーマットを示します。 **BERT** BPBC: Pattern bit count. Response: <Count> BPE: Pattern errors. Response: <Count>,<Ratio> BFL: Frame loss. Response: <Count> BFLS: Frame loss seconds. Response: <Count> BPLS: Pattern loss seconds. Response: <Count> BL: Latency (microseconds). Response: <Min>,<Max>,<Avg> BJ: Jitter (microseconds). Response: <Min>,<Max>,<Avg> BSD: Service disruption (microseconds). Response: <Max>,<Avg>,<Count> **Reflector** RFFRM: Reflected frames. Response: <Count>,<Ratio> RFBYT: Reflected bytes. Response: <Count> NRFFR: Not reflected frames. Response: <Count>,<Ratio> NRFBY: Not reflected bytes. Response: <Count> TOFRM: Total frames. Response: <Count>,<Ratio> TOBYT: Reflected bytes. Response: <Count> **Link** SER: Symbol errors. Response: <Count> BLER: Block errors. Response: <Count> RRDY: R_RDY. Response: <CountTx>,<CountRx> LR: Link reset. Response: <Count> LRR: Link reset response. Response: <Count> NOS: Not operational seconds. Response: <Count> OLS: Offline seconds. Response: <Count> **Frame** FRM: Frames. Response: <CountTx>,<CountRx> BYT: Bytes. Response: <CountTx>,<CountRx> IV: IFG violations. Response: <Count>,<Ratio> CRC: CRC errors. Response: <Count>,<Ratio> SEFR: Symbol error frames. Response: <Count>,<Ratio> CRD: CRD errors. Response: <Count>,<Ratio> CRD: CRD errors. Response: <Count>,<Ratio> TER: Terminate errors. Response: <Count>,<Ratio> EFRM: Errored frames. Response: <Count>,<Ratio> RFRM: Reflected frames. Response: <Count>,<Ratio> RBYT: Reflected bytes. Response: <Count> NRFRM: Not reflected frames. Response: <Count>,<Ratio> NRBYT: Not reflected bytes. Response: <Count> TFRM: Total frames. Response: <Count>,<Ratio> TBYT: Total bytes. Response: <Count> NCR: No credit. Response: <Count> **Performance** LRAT: Line rate (bps). Response: <Min>,<Max>,<Avg> FRAT: Frame rate (fps). Response: <Min>,<Max>,<Avg> UTIL: Utilization. Response: <Min%>,<Max%>,<Avg%> THR: Throughput (bps). Response: <Min>,<Max>,<Avg> **Size Distribution** UNFR: Undersized frames. Response: <Count>,<Ratio>

次のページに続く...

...前のページから続く

	R28: 28-196. Response: <Count>,<Ratio> R200: 200-396. Response: <Count>,<Ratio> R400: 400-596. Response: <Count>,<Ratio> R600: 600-796. Response: <Count>,<Ratio> R800: 800-996. Response: <Count>,<Ratio> R1000: 1000-1196. Response: <Count>,<Ratio> R1200: 1200-1396. Response: <Count>,<Ratio> R1400: 1400-1596. Response: <Count>,<Ratio> R1600: 1600-1796. Response: <Count>,<Ratio> R1800: 1800-1996. Response: <Count>,<Ratio> R2000: 2000-2196. Response: <Count>,<Ratio> OVFR: Oversized frames. Response: <Count>,<Ratio> FSIZ: Frame size (bytes). Response: <Avg>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示結果: 数値リスト 測定結果はParametersの項目にあるフォーマットで返されます。 現在の測定条件で，使用されない，または適切でないデータはNaN(1.6.1節)になります。
例	`FCH:PORT1:IFET? (UTIL)` → `(0.0000,50.0000,41.1117)` `FCH:PORT1:IFET? (BPE,BPLS)` → `(13944487,0.000979),(104)`
注	このコマンドは `MEASurement:SETup:SELect` コマンド (18.2.2節) で指定されたインターバルデータを取得します。 選択したパラメータが存在しないとき，NaN (1.6.1節) が返されます. 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

14.10.2 FCHannel:PORT<Pt>:TFETch?

文法	FCHannel:PORT<Pt>:TFETch? <parameter>
説明	ファイバチャネルの測定結果が存在するときに，しきい値の存在するパラメータの判定結果を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> **Frame** IV: IFG violations. CRC: CRC errors. SEFR: Symbol error frames. CRD: CRD errors. EFRM: Errored frames **Performance** UTIL: Utilization (pct). THR: Throughput (bps). **Size Distribution** UNFR: Undersized frames. OVFR: Oversized frames.
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示結果: 数値リスト <result> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PORT1:TFET? (UTIL,UNFR)` → `(1),(0)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択されたインターバルから結果を取り出します。

14.11 ステータス

14.11.1 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	ファイバチャネルのアラームとエラーをサマリーイベントレジスタに問い合わせます。このイベントレジスタは，”STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition”の DB12と同じ内容を示しています。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Alarm summary DB2 (2) = Error summary DB3 - DB16 = 未使用
例	`FCH:STAT:PORT1:AES?` → `1`
注	

14.11.2 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	ファイバチャネルのアラームとエラーをサマリーコンディションレジスタから問い合わせます。 DB1はFCHannel:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]のサマリです。 DB2はFCHannel:STATus:PORT<Pt>:ERRor[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Alarm summary DB2 (2) = Error summary DB3 - DB16 = 未使用
例	`FCH:STAT:PORT1:AES:COND?` → `2`
注	

14.11.3 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]?
説明	ファイバチャネルのアラームイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタは，”FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition”の DB1と同じ内容を示しています。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Signal Present DB2 (2) = Sync Acquired DB3 (4) = Link DB4 (8) = Fabric Login DB5 (16) = Port Login DB6 (32) = Pattern Sync DB7 (64) = ELP DB8 - DB16 = 未使用
例	`FCH:STAT:PORT1:ALAR?` → `2`
注	

14.11.4 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ALARm:CONDition?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ALARm:CONDition?
説明	ファイバチャネルのアラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Signal Present DB2 (2) = Sync Acquired DB3 (4) = Link DB4 (8) = Fabric Login DB5 (16) = Port Login DB6 (32) = Pattern Sync DB7 (64) = ELP DB8 - DB16 = 未使用
例	`FCH:STAT:PORT1:ALAR:COND?` → `4`
注	

14.11.5 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ERRor[:EVENt]?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ERRor[:EVENt]?
説明	ファイバチャネルのエラーイベントレジスタを問い合わせます。このイベントレジスタは，”FCHannel:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition”の DB2と同じ内容を示しています。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Pattern error DB2 (2) = Traffic error DB3 - DB16 = 未使用
例	`FCH:STAT:PORT1:ERR?` → `1`
注	

14.11.6 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ERRor:CONDition?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:ERRor:CONDition?
説明	ファイバチャネルのエラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) = Pattern error DB2 (2) = Traffic error DB3 - DB16 = 未使用
例	`FCH:STAT:PORT1:ERR:COND?` → `1`
注	

14.11.7 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:SID?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:SID?
説明	ログインが有効のとき，送信元IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<link> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA¿>
例	`FCH:STAT:PORT1:SID?` → `#H11`
注	もしログインがイネーブルでないまたはポートがOFFの場合，NaN (1.6.1節) が返ります。

14.11.8 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:DID?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:DID?
説明	ログインが有効のとき，宛先IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<link> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:STAT:PORT1:DID?` → `#H22`
注	もしログインがイネーブルでないまたはポートがOFFの場合，NaN (1.6.1節) が返ります。

14.11.9 FCHannel:STATus:PORT<Pt>:PDEViation?

文法	FCHannel:STATus:PORT<Pt>:PDEViation?
説明	物理層の偏差を問い合わせます。単位: ppm, bps
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ppm> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<bps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:STAT:PORT1:PDEV?` → `0, 0`
注	

14.12 Performance Test

14.12.1 FCHannel:PERF:STARt

文法	FCHannel:PERF:STARt
説明	Performance Test測定を開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:STAR`
注	

14.12.2 FCHannel:PERF:STOP

文法	FCHannel:PERF:STOP
説明	Performance Test測定を停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:STOP`
注	

14.12.3 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:MODE

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:MODE <mode>
説明	Performance Testのテストモードを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PTP: ポート間 LOOP: ループバック *DEFault = PTP*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:GEN:MODE PTP` `FCH:PERF:SET:GEN:MODE LOOP`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:MODE?
説明	Performance Testのテストモードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:GEN:MODE?` → `PTP`
注	

14.12.4 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TSELection

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TSELection <test>
説明	テスト選択を設定します。
パラメータ	({<test>}∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> THRoughput: スループット TRPRofile: トラッフィクプロファイル LATency: レイテンシ BURSt: バースト CREDit: クレジット
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:GEN:TSEL (THR,LAT,BURS)`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TSELection?
説明	テストの選択を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	{(<test>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:GEN:TSEL?` → `(THR,LAT,BURS)`
注	

14.12.5 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TCLayer

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TCLayer <layer>
説明	スループット計算レイヤの選択を設定します。
パラメータ	<layer> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LR: 回線レート L1: フレームレイヤ L2: データレイヤ *DEFault = LR*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:GEN:TCL LR`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TCLayer?
説明	スループット計算レイヤの選択を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<layer> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:GEN:TCL?` → `LR`
注	

14.12.6 FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TTYPe

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TTYPe <layer>
説明	スループットタイプを設定します。
パラメータ	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AVG: 平均 MAX: 最大 *DEFault = MAX*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:GEN:TTYP AVG`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:GENeral:TTYPe?
説明	スループットタイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<layer> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:GEN:TTYP?` → `AVG`
注	

14.12.7 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:MODE

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:MODE <mode>
説明	Performance Testのフレームサイズモードを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> USER: ユーザ定義 STEPped: ステップ CONStant: 固定サイズ *DEFault = USER*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:MODE CONS`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:MODE?
説明	Performance Testのフレームサイズモードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:MODE?` → `CONS`
注	

14.12.8 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:USER

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:USER {<size>}*
説明	Performance Testのユーザ定義モードのフレームサイズを設定します。
パラメータ	({<size>} ∗ {,}∗) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 64: 64バイト 128: 128バイト 256: 256バイト 512: 512バイト 768: 768バイト 1024: 1024バイト 1280: 1280バイト 2140: 2140バイト JUMB: Jumbo frame size use `:JUMBo` to define.
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:USER (64,256,JUMB)`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:USER?
説明	Performance Testのユーザ定義モードのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	{(<size>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> <size> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:USER?` → `(64,256,JUMB)`
注	

14.12.9 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:JUMBo

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:JUMBo <size>
説明	Performance TestのユーザJumboフレームサイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 2168, MAXimum = 3240, DEFault = 2168*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:JUMB 2168`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:JUMBo?
説明	Performance Testのユーザ定義モードのJumboフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:JUMB?` → `2168`
注	

14.12.10 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:BEGin

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:BEGin <size>
説明	Performance Testのステップモードの開始フレームサイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 40, MAXimum = 3240, DEFault = 64*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:BEG 128`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:BEGin?
説明	Performance Testのステップモードの開始フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:BEG?` → `128`
注	

14.12.11 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:END

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:END <size>
説明	Performance Testのステップモードの終了フレームサイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 40, MAXimum = 3240, DEFault = 2140*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:END 128`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:END?
説明	Performance Testのステップモードの終了フレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:END?` → `128`
注	

14.12.12 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:STEP <size>
説明	Performance Testのステップモードのフレームサイズ増分を設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 3240, DEFault = 256*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:STEP 128`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:STEP?
説明	Performance Testのステップモードのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:STEP?` → `128`
注	

14.12.13 FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:CONStant

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:CONStant <size>
説明	Performance Testの固定サイズモードのフレームサイズを設定します。
パラメータ	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 40, MAXimum = 3240, DEFault = 2140*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:CONS 128`
注	

文法	FCHannel:PERF:SETup:FSIZe:CONStant?
説明	Performance Testの固定サイズモードのフレームサイズを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:FSIZ:CONS?` → `128`
注	

14.12.14 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum <load>
説明	スループットテストの最大ラインレートを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 100.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:LL:MAX 10`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:MAXimum? [<suffix>]
説明	スループットテストの最大ラインレートを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒 *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:LL:MAX?` → `10`
注	

14.12.15 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch :MODE

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:MODE <mode>
説明	スループットテストのオートサーチモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt: スマート BINary: バイナリ *DEFault = SMARt*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:LL:ASE:MODE BIN`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:MODE?
説明	スループットテストのオートサーチモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:LL:ASE:MODE?` → `BIN`
注	

14.12.16 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch :RESolution

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:RESolution <res>
説明	スループットテストのオートサーチ分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<res> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 01: 0.1% 1: 1% 10: 10% *DEFault = 01*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:LL:ASE:RES 10`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:LLoad:ASEarch:RESolution?
説明	スループットテストのオートサーチ分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<res> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:LL:ASE:RES?` → `10`
注	

14.12.17 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP <step>
説明	スループットテストの期間ステップを設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 100000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:DUR:STEP 5`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:THRoughput:DURation:STEP?
説明	スループットテストの期間ステップを問い合わせます。 単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:THR:DUR:STEP?` → `5`
注	

14.13 Performance Test - Traffic Profile

14.13.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MINimum

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MINimum <load>
説明	トラフィックプロファイルテストの回線負荷量最小値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 10.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:LL:MIN 10`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MINimum? [<suffix>]
説明	トラフィックプロファイルテストの回線負荷量最小値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒 *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:LL:MIN? → 10`
注	

14.13.2 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MAXimum

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MAXimum <load>
説明	トラフィックプロファイルテストの回線負荷量最大値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0008, MAXimum = 100.0000, DEFault = 100.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:LL:MAX 10`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:MAXimum? [<suffix>]
説明	トラフィックプロファイルテストの回線負荷量最大値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒 *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:LL:MAX? → 10`
注	

14.13.3 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:STEP <load>
説明	トラフィックプロファイルテストの回線負荷量ステップを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<load> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0001, MAXimum = 100.0000, DEFault = 10.0000* *Allowed suffixes = PCT, MBPS, KBPS. Default = PCT*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:LL:STEP 10`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。 MINimum，MAXimum，およびDEFaultはすべてPCT単位です。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:LLoad:STEP? [<suffix>]
説明	トラフィックプロファイルテストの回線負荷量ステップを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<suffix> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PCT: パーセント KBPS: キロビット/秒 MBPS: メガビット/秒 *DEFault = PCT*
レスポンス	<load> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:LL:STEP?` → `10`
注	

14.13.4 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:DURation:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:DURation:STEP <step>
説明	トラフィックプロファイルテストの期間ステップを設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 100000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:DUR:STEP 5`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:PROFile:DURation:STEP?
説明	トラフィックプロファイルテストの期間ステップを問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:PROF:DUR:STEP?` → `5`
注	

14.14 Performance Test - Latency

14.14.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP <step>
説明	レイテンシテストの期間ステップを設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 100000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:LAT:DUR:STEP 5`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:LATency:DURation:STEP?
説明	レイテンシテストの期間ステップを問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:LAT:DUR:STEP?` → `5`
注	

14.15 Performance Test - Burst

14.15.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE <mode>
説明	バーストテストのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ASEarch: オートサーチ STEPped: ステップ *DEFault = ASEarch*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:MODE ASE`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:MODE?
説明	バーストテストのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:MODE?` → `ASE`
注	

14.15.2 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin <size>
説明	バーストテストの開始バーストサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 2000000000, DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:BEG 10`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:BEGin?
説明	バーストテストの開始バーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:BEG?` → `10`
注	

14.15.3 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END <size>
説明	バーストテストの終了バーストサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 2000000000, DEFault = 2000*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:END 20`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:END?
説明	バーストテストの終了バーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:END?` → `20`
注	

14.15.4 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP <size>
説明	バーストテストのステップバーストサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 2000000000, DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:STEP 5`
注	ポート間テストでは，PORT1の設定が使用されます。PORT2の設定は可能ですが，テスト中は無視されます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:STEP?
説明	バーストテストのステップバーストサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:STEP?` → `5`
注	

14.15.5 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE <mode>
説明	バーストテストのオートサーチモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt: スマート BINary: バイナリ *DEFault = SMARt*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:MODE SMAR`
注	この設定はバーストモードがオートサーチのときに使用できます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:MODE?
説明	バーストテストのオートサーチモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:MODE?` → `SMAR`
注	

14.15.6 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution <resolution>
説明	バーストテストのオートサーチ分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<resolution> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PM1: 1 per mille (0.1%) PM10: 10 per mille (1.0%) PM100: 100 per mille (10.0%) *DEFault = PM1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:RES PM10`
注	この設定はバーストモードがオートサーチのときに使用できます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:BURSt:FPBurst:ASEarch:RESolution?
説明	バーストテストのオートサーチ分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<resolution> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:BURS:FPB:ASE:RES?` → `PM10`
注	

14.16 Performance Test - Credit

14.16.1 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:MODE

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:MODE <mode>
説明	クレジットテストのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ASEarch: オートサーチ STEPped: ステップ *DEFault = ASEarch*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:MODE ASE`
注	ポート間テストでは，使用できません。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:MODE?
説明	クレジットテストのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:MODE?` → `ASE`
注	

14.16.2 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:BEGin

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:BEGin <size>
説明	クレジットテストの開始クレジットサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 65535, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:BEG 10`
注	ポート間テストでは，使用できません。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:BEGin?
説明	クレジットテストの開始クレジットサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:BEG?` → `10`
注	

14.16.3 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:END

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:END <size>
説明	クレジットテストの終了クレジットサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 65535, DEFault = 2000*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:END 20`
注	ポート間テストでは，使用できません。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:END?
説明	クレジットテストの終了クレジットサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:END?` → 20
注	

14.16.4 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:STEP <size>
説明	クレジットテストのステップクレジットサイズを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<size> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 65535, DEFault = 100*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:STEP 5`
注	ポート間テストでは，使用できません。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:STEP?
説明	クレジットテストのステップクレジットサイズを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<size> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:STEP?` → 5
注	

14.16.5 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:MODE

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:MODE <mode>
説明	クレジットテストのオートサーチモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SMARt: スマート BINary: バイナリ *DEFault = BINary*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:ASE:MODE SMAR`
注	ポート間テストでは，使用できません。 この設定はクレジットテストのモードがオートサーチのとき，使用できます。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:MODE?
説明	クレジットテストのオートサーチモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:ASE:MODE?` → SMAR
注	

14.16.6 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:RESolution

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:RESolution <resolution>
説明	クレジットテストのオートサーチ分解能を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<resolution> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 1: 1 credits 10: 10 credits 100: 100 credits *DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:ASE:RES 1`
注	ポート間テストでは，使用できません。 This setting is used when `FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:ASE` is enabled.

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:ASEarch:RESolution?
説明	クレジットテストのオートサーチ分解能を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<resolution> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:ASE:RES?` → `1`
注	

14.16.7 FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:DURation:STEP

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:DURation:STEP <step>
説明	クレジットテストの期間ステップを設定します。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 3, MAXimum = 100000000, DEFault = 10*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:DUR:STEP 5`
注	ポート間テストでは，使用できません。

文法	FCHannel:PERF:SETup:PORT<Pt>:CREDit:DURation:STEP?
説明	クレジットテストのの期間ステップを問い合わせます。単位: 秒
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:SET:PORT1:CRED:DUR:STEP?` → `5`
注	

14.17 Performance Test - Result

14.17.1 FCHannel:PERF:RESult:TEST

文法	FCHannel:PERF:RESult:TEST <test>
説明	結果を取り出すテストを選択します。
パラメータ	<test> = <CHARACTER PROGRAM DATA> THRoughput: スループット TRPRofile: トラフィックプロファイル LATency: レイテンシ BURSt: バースト CREDit: クレジット *DEFault = THRoughput*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:RES:TEST LAT`
注	この設定は設定および結果ファイルの一部としては保存されません。

文法	FCHannel:PERF:RESult:TEST?
説明	結果を取り出すテストを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<test> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:RES:TEST?` → `LAT`
注	

14.17.2 FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:NSTep?

文法	FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:NSTep? <dir>
説明	選択したテストの種類に関して，指定のポート/方向でのステップ数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<dir> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TX = トランスミッタ RX = レシーバ *DEFault = TX*
レスポンス	<steps> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:RES:PORT1:NST? RX` → `6`
注	テスト結果がメモリ内に存在する間のみ使用できます。

14.17.3 FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:SELect

文法	FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:SELect <dir>, <step>
説明	結果を取り出すための方向とステップを選択します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<dir> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TX = トランスミッタ RX = レシーバ *DEFault = TX*
	<step> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`FCH:PERF:RES:PORT1:SEL TX, 2`
注	ステップ数を取得するには，`FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:NSTep?` コマンド（14.17.2節参照）を使用します。 この設定は，設定の保存や測定結果の保存で保存されません。

文法	FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:SELect?
説明	結果を取り出すために選択した方向とステップを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<dir> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
	<step> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`FCH:PERF:RES:PORT1:SEL?` → `TX, 2`
注	

14.17.4 FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:FETCh?

文法	FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:FETCh? <parameters>
説明	Performance Test結果を取り出します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 各パラメータのレスポンスフォーマットを示します。 **Common** STEP: ステップレスポンス: <NR1> TFR: 合計フレーム数レスポンス: <NR1> FSIZ: フレームサイズ単位: byte レスポンス: <NR1> FRAT: フレームレート（TXのみ）単位: fpsレスポンス: <NR1> LL: ラインロード（TXのみ）単位:Mbps レスポンス: <NR2> LLA: 実際のラインロード（TXのみ）単位:Mbps レスポンス: <NR2> THR: スループット（RXのみ）単位:Mbps レスポンス: <NR2> UTIL: 使用率（RXのみ）単位: %レスポンス: <NR2> **Traffic Profile** FLOS: 消失したフレーム数（RXのみ）レスポンス: <NR2> LRAT: Loss Rate (RXのみ). Response: <NR2> **Latency** LAT: レイテンシ (Min,Max,Avg) (RXのみ). 単位: us レスポンス: <NR2> JITT: ジッタ (Min,Max,Avg) (RXのみ). 単位: us レスポンス: <NR2> **Throughput** FLOS: 消失したフレーム数（RXのみ）レスポンス: <NR2> **Burst** BSIZ: バーストサイズレスポンス: <NR1> FLOS: 消失したフレーム数（RXのみ）レスポンス: <NR2> BPR: バックプレッシャーレスポンス: <CHAR> **Credit** CSIZ: クレジットサイズレスポンス: <NR1> FLOS: 消失したフレーム数（RXのみ）レスポンス: <NR2>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト どの結果のフォーマットもパラメータフィールドの規定によります。
例	`FCH:PERF:RES:PORT1:FETC? (REP,FSIZ,LL)` → `(0), (64), (90.0000)`
注	`FCHannel:PERF:RESult:TEST`コマンド（14.17.1節参照）と`FCHannel:PERF:RESult:PORT<Pt>:SELect`コマンド（14.17.3節参照）によって選択されたテスト，方向，およびステップを基に結果を取り出します。 リクエストした結果がない場合のレスポンスはNaNです。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。 [1]バーストテストには使用できません。

Chapter 15

OTN

15.1 トランスミッタ

15.1.1 OTN:TX<Pt>:INTerface

文法	OTN:TX<Pt>:INTerface <mode>
説明	トランスミッタとして使用するインタフェースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SFP: SFP/SFP+ optical interface QSFP: QSFP+ optical interface CFP: CFP optical interface CFP2: CFP2 optical interface CFP4: CFP4 optical interface QSFP28ADpt: CFP2-QSFP28 Adaptor interface QSFP28: QSFP28 optical interface *DEFault = SFP*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:INT SFP`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:INTerface?
説明	使用しているインタフェースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:INT?` → `SFP`
注	

15.1.2 OTN:TX<Pt>[:ENABled]

文法	OTN:TX<Pt>[:ENABled] <mode>
説明	光トランスミッタのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: OFF NORMal: 通常（光） THRough: Rxスルー（パススルーモード） OVERwrite: OH上書き *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1 OFF`
注	

文法	OTN:TX<Pt>[:ENABled]?
説明	光トランスミッタのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1?` → `OFF`
注	

15.1.3 OTN:TX<Pt>:TIMing

文法	OTN:TX<Pt>:TIMing <timing>
説明	タイミングソースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<timing> = <CHARACTER PROGRAM DATA> INTernal: 内部クロック EXTernal: 外部クロック GPS: GPS信号 RX: 受信したRx信号クロック *DEFault = INT*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:TIM INT`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:TIMing?
説明	タイミングソースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<timing> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:TIM?` → `INT`
注	

15.1.4 OTN:TX<Pt>:MAPPing:CSIGnal

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:CSIGnal <signal>
説明	予想されるクライアント信号構造を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<signal> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS NUL STM256 STS768 STM64 STS192 STM16 STS48 STM4 STS12 STM1 STS3 STM64S STS192S STM16S STS48S PRBSTRANS NULLTRANS GBE100 GBE40 GBE10 GBE ETHERNET FC1200 FC800 FC400 FC200 FC100

次のページに続く...

...前のページから続く

	10137M 9830M 6144M 4915M 3072M 2457M 1228M 614M MPLS IPV4PDU IPV6PDU *DEFault = PRBS*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX2:MAPP:CSIG PRBS`
注	SDH/SONETオプションに使用できます。 STM256/STS768 STM64/STM64S/STS192/STS192S/STM16/STM16S/STS48/STS48S STM4/STS12/STM1/STS3 PRBSTRANS/NULLTRANS イーサネットオプションに使用できます。 GBE100/GBE40 GBE10/GBE FCオプションに使用できます。 FC1200/FC800 FC400/FC200/FC100 CPRIオプションに使用できます。 10137M/9830M/6144M/4915M/3072M/2457M/1228M/614M

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:CSIGnal?
説明	予想されるクライアント信号構造を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signal> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX2:MAPP:CSIG?` → `PRBS`
注	

15.1.5 OTN:TX<Pt>:PATTern

文法	OTN:TX<Pt>:PATTern <pattern>
説明	OTNクライアント信号がPRBSの場合にPRBSパターンの種類を定義します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS9:PRBS9パターン PRBS11:PRBS11パターン PRBS15:PRBS15パターン PRBS20:PRBS20パターン PRBS23:PRBS23パターン PRBS29:PRBS29パターン PRBS31:PRBS31パターン USER32BIT:ユーザパターン（32ビット） USER2048BIT:ユーザパターン（2048ビット） *DEFault = PRBS31*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX2:PATT PRBS31`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:PATTern?
説明	PRBSパターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX2:PATT?` → `PRBS31`
注	

15.1.6 OTN:TX<Pt>:PINVersion

文法	OTN:TX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	PRBSパターンを反転します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:PINV ON`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:PINVersion?
説明	PRBSパターンの反転の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:PINV?` → `1`
注	

15.1.7 OTN:TX<Pt>:UP32

文法	OTN:TX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 2進数字'0'と'1'を使用してパターンを表します。 パターンは1文字から32文字までです。
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:UP32 "01101"`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:UP32?` → `"01101"`
注	

15.1.8 OTN:TX<Pt>:UP2K

文法	OTN:TX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 パターンは2文字から512文字までです。
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `OTN:TX1:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	OTN:TX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:UP2K? → "12DF"`
注	

15.1.9 OTN:TX<Pt>:MAPPing:OUTPutsignal

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:OUTPutsignal <signal>
説明	OTN出力信号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<signal> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OTU1 OTU1E OTU2 OTU2EXTOPU2 OTU2E OTU1F OTU2F OTU3 OTU3E1 OTU3E2 OTU4 *DEFault = OTU2*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:MAPP:OUTP OTU2`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:OUTPutsignal?
説明	OTN出力信号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signal> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:MAPP:OUTP? → OTU2`
注	

15.1.10 OTN:TX<Pt>:FEC

文法	OTN:TX<Pt>:FEC <fec>
説明	OTU FEC制御を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<fec> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NOFec: FEC無し RS: RS (255,239) *DEFault = RS*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:FEC RS`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:FEC?
説明	OTU FEC制御を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<fec> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:FEC?` → `RS`
注	

15.1.11 OTN:TX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage>

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage> <odutype>
説明	各ステージのODUタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> =ステージ（1〜3）
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 無し ODTU01: ODTU01 ODTU12PT20: ODTU12 (PT=20) ODTU12PT21: ODTU12 (PT=21) ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13PT20: ODTU13 (PT=20) ODTU13PT21: ODTU13 (PT=21) ODTU23PT20: ODTU23 (PT=20) ODTU23PT20EXTOPU2: ODTU23 (PT=20)(Ext. OPU2) ODTU23PT21: ODTU23 (PT=21) ODTU23PT21EXTOPU2: ODTU23 (PT=21)(Ext. OPU2) ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48ODU2: ODTU4.8 (ODU2) ODTU48EXTOPU2: ODTU4.8 (Ext. OPU2) ODTU48ODU2E: ODTU4.8 (ODU2e) ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:MAPP:MULT1 NONE`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage>?
説明	各ステージのODUタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> =ステージ（1〜3）
レスポンス	<odutype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:MAPP:MULT1?` → `NONE`
注	

15.1.12 OTN:TX<Pt>:MAPPing:LANE

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:LANE <value>
説明	LLDのレーンマーカーを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト リストはレーンマーカ—の番号で構成されています。 OTU3: 0〜3 OTU4: 0〜19
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:MAPP:LANE (0,1,2,3)` `OTN:TX1:MAPP:LANE (0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19)`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:MAPPing:LANE?
説明	LLDのレーンマーカーを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`OTN:TX1:MAPP:LANE?` → `(0,1,2,3)` → `(0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19)`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.1.13 OTN:TX<Pt>:COPY

文法	OTN:TX<Pt>:COPY <odutype>,<mode>
説明	CH Main以外の信号をMainと未使用のどちらにコピーするのかを指定します。 メインCHの信号を他のチャネルにコピーするかどうかを定義します。パラメータは，各MUXレベルで定義します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01 ODTU12 ODTU21 ODTU2TS ODTU13 ODTU23 ODTU31 ODTU3E28 ODTU2E3E1 ODTU3TS ODTU41 ODTU42 ODTU48 ODTU431

次のページに続く...

...前のページから続く

	ODTU4TS
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> COPY UNUSe *DEFault = COPY*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:COPY ODTU01,COPY`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:COPY? <odutype>
説明	メインCHの信号のコピーモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01 ODTU12 ODTU21 ODTU2TS ODTU13 ODTU23 ODTU31 ODTU3E28 ODTU2E3E1 ODTU3TS ODTU41 ODTU42 ODTU48 ODTU431 ODTU4TS
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:COPY? ODTU01` → `COPY`
注	

15.1.14 OTN:TX<Pt>:CSF

文法	OTN:TX<Pt>:CSF <csf>
説明	CSFの挿入モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<csf> = <CHARACTER PROGRAM DATA> GFPT: GFP-T CSF置換 ETHer: イーサネットブロック置換 *DEFault = ETH*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:CSF ETH`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:CSF?
説明	CSFの挿入モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<csf> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:CSF?` → `ETH`
注	

15.1.15 OTN:TX<Pt>:FOLLow

文法	OTN:TX<Pt>:FOLLow <mode>
説明	トランスミッタの設定を，別のトランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX1: Txポート1の設定と同じ *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:FOLL NONE`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:FOLLow?
説明	トランスミッタの設定が別のトランスミッタの設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:FOLL?` → `NONE`
注	

15.1.16 OTN:OH:TX<Pt>:OTN:OH

文法	OTN:OH:TX<Pt>:OTN:OH <odutype>,<row>,<column>,<data>
説明	指定したOHバイトを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODU2: ODU2 ODU1: ODU1 ODU0: ODU0 ODU2E: ODU2e ODU1E: ODU1e ODU2F: ODU2f ODU1F: ODU1f ODUFLEX: ODUflex ODU3: ODU3 ODU3E1: ODU3e1 ODU3E2: ODU3e2 ODU4: ODU4
	<row> = <NUMERIC PROGRAM DATA> OH Row Number (1-4)
	<column> = <NUMERIC PROGRAM DATA> OH Column Number (1-16)
	<data> = <NUMERIC PROGRAM DATA> Hexadecimal format マルチフレームのシーケンスデータです。データ長はOHの位置によります。 パターンはマルチフレームシーケンスデータ長で0パディングされます。
レスポンス	無し
例	`OTN:OH:TX1:OTN:OH ODU2,3,3,#H1`
注	上書きできない位置を選択すると，エラーが発生します。

文法	OTN:OH:TX<Pt>:OTN:OH? <odutype>,<row>,<column>
説明	指定したOHバイトの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODU2: ODU2 ODU1: ODU1 ODU0: ODU0 ODU2E: ODU2e ODU1E: ODU1e ODU2F: ODU2f ODU1F: ODU1f ODUFLEX: ODUflex ODU3: ODU3 ODU3E1: ODU3e1 ODU3E2: ODU3e2 ODU4: ODU4
	<row> = <NUMERIC PROGRAM DATA> OH Row Number (1-4)
	<column> = <NUMERIC PROGRAM DATA> OH Column Number (1-16)
レスポンス	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:OH:TX1:OTN:OH? ODU2,3,3` → `#1`
注	

15.1.17 OTN:OH:TX<Pt>:OTN:OH:DEFault

文法	OTN:OH:TX<Pt>:OTN:OH:DEFault <route>
説明	すべてのオーバーヘッドバイトをデフォルト値に設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODU2: ODU2 ODU1: ODU1 ODU0: ODU0 ODU1E: ODU1e ODU2E: ODU2e ODU1F: ODU1f ODU2F: ODU2f ODUFLEX: ODUflex ODU3: ODU3 ODU3E1: ODU3e1 ODU3E2: ODU3e2 ODU4: ODU4
レスポンス	無し
例	`OTN:OH:TX1:OTN:OH:DEF ODU2`
注	

15.1.18 OTN:TX<Pt>:TP

文法	OTN:TX<Pt>:TP <route>,<tp>
説明	メインの送信チャネルで使用されるトリビュタリポート（TP）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1

次のページに続く...

...前のページから続く

	ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts *DEFault = ODTU21*
	<tp> = <NUMERIC PROGRAM DATA> ODTU01: TP: 1-2 ODTU12(PT=0x20) TP: 1-4 ODTU12(PT=0x21) TP: 1-4 ODTU21 TP: 1-8 ODTU2TS TP: 1-8 ODTU13(PT=0x20) TP: 1-16 ODTU13(PT=0x21) TP: 1-16 ODTU23(PT=0x20) TP: 1-4 ODTU23(PT=0x21) TP: 1-4 ODTU31 TP: 1-32 ODTU3E28 TP: 1-32 ODTU2E3E1 TP: 1-4 ODTU3TS TP: 1-32 ODTU41 TP: 1-80 ODTU42 TP: 1-80 ODTU48 TP: 1-80 ODTU431 TP: 1-80 ODTU4TS TP: 1-80
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:TP ODTU01,1`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:TP? <route>
説明	メインの送信チャネルで使用されるトリビュタリポート（TP）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
レスポンス	<tp> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
例	`OTN:TX1:TP? ODTU01` → `1`
注	

15.1.19 OTN:TX<Pt>:TS

文法	OTN:TX<Pt>:TS <route>,<ts>
説明	メインの送信チャネルで使用されるトリビュタリスロット（TS）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts *DEFault = ODTU21*
	(<ts> {,<ts>}) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> パラメータをリストとしたフォーマットになります。
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:TS ODTU12,(1,2)`
注	ODTU01 TS: TPと同じ値になります。 ODTU12 (PT=0x20) TS: TPと同じ値になります。 ODTU12 (PT=0x21) TS1:1〜8，TS2:1〜8 2つの異なるTS番号を指定する必要があります。それら2つの値は重複していてはいけません。 ODTU2.1 TS:1〜8 ODTU2TS TS: 1-8 ODTU13(PT=0x20) TS: TPと同じ値になります。 ODTU13(PT=0x21) TS: 1-32 ODTU23(PT=0x20) TS: 1-16 ODTU23(PT=0x21) TS: 1-32 ODTU31 TS: 1-32 ODTU3E28 TS: 1-32 ODTU2E3E1 TS: 1-16 ODTU3TS TS: 1-32 ODTU41 TS: 1-80 ODTU42 TS: 1-80 ODTU48 TS: 1-80 ODTU431 TS: 1-80 ODTU4TS TS: 1-80

文法	OTN:TX<Pt>:TS? <route>
説明	メインの送信チャネルで使用されるトリビュタリスロット（TS）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1

次のページに続く...

...前のページから続く

	ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
レスポンス	(<ts> {,<ts>}) = <EXPRESSION RESPONSE DATA> レスポンスフォーマットはパラメータがリストになります。
例	`OTN:TX1:TS? ODTU12` → `(1)`
注	

15.1.20 OTN:TX<Pt>:ODUFlex:TS

文法	OTN:TX<Pt>:ODUFlex:TS <ts>
説明	ODUfulexのトリビュタリスロット（TS）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ts> = <NUMERIC PROGRAM DATA> ODTU2.ts - PRBS/Ethernet: 1-8 ODTUk.ts - FC400: 4 ODTUk.ts - FC800: 7 ODTUk.ts - 3072M: 3 ODTUk.ts - 4915M: 4 ODTUk.ts - 6144M: 5 ODTUk.ts - 9830M: 8 ODTU3.ts - PRBS: 1-32 ODTU4.ts - PRBS: 1-80 ODTU3.ts - Ethernet: 1-32 ODTU4.ts - Ethernet: 1-80 ODTU3.ts - 10137M: 9 ODTU4.ts - 10137M: 8
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:ODUF:TS 1`

文法	OTN:TX<Pt>:ODUFlex:TS?
説明	ODUfulexのトリビュタリスロット（TS）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ts> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:ODUF:TS?` → `1`
注	

15.1.21 OTN:TX<Pt>:ALLocated

文法	OTN:TX<Pt>:ALLocated <route>,<allocated>
説明	メインの送信チャネルで使用されるトリビュタリスロット（TS）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU1321: ODTU13 (PT=0x21) ODTU2320: ODTU23 (PT=0x20) ODTU2321: ODTU23 (PT=0x21) ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU3TS: ODTU3.ts

次のページに続く...

...前のページから続く

	ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
	<allocated> = <STRING PROGRAM DATA> "0" : すべて割り当て済み "80" : CH1 未割り当て "40" : CH2 未割り当て "20" : CH3 未割り当て "10" : CH4 未割り当て "8" : CH5 未割り当て "4" : CH6 未割り当て "2" : CH7 未割り当て "1" : CH8 未割り当て *DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:ALL ODTU12,"0"`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:ALLocated? <route>
説明	メインの送信チャネルで使用されるトリビュタリスロット（TS）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU1321: ODTU13 (PT=0x21) ODTU2320: ODTU23 (PT=0x20) ODTU2321: ODTU23 (PT=0x21) ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
レスポンス	<allocated> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:ALL? ODTU12` → `"0"`
注	

15.1.22 OTN:TX<Pt>:GFP:PTI

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:PTI <pti>
説明	GFP-F Payload Type Identifierを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pti> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B000, MAXimum=#B111, DEFault=#B000*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:GFP:PTI #B000`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:PTI?
説明	GFP-F Payload Type Identifierを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pti> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:GFP:PTI? → #B000`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

15.1.23 OTN:TX<Pt>:GFP:PFI

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:PFI <pfi>
説明	GFP-F Payload Frame check sequence Indicatorを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pfi> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:GFP:PFI 0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:PFI?
説明	GFP-F Payload Frame check sequence Indicatorを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pfi> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:GFP:PFI? → 0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

15.1.24 OTN:TX<Pt>:GFP:EXI

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:EXI <exi>
説明	GFP-F Extension header Identifierを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<exi> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000, MAXimum=#B0001, DEFault=#B0000*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:GFP:EXI #B0000`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:EXI?
説明	GFP-F Extension header Identifierを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<exi> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:GFP:EXI? → #B0000`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

15.1.25 OTN:TX<Pt>:GFP:UPI

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:UPI <upi>
説明	GFP-F User Payload Identifierを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<upi> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000000, MAXimum=#B11111111, DEFault=#B00000001*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:GFP:UPI #B00000001`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:UPI?
説明	GFP-F User Payload Identifierを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<upi> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:GFP:UPI?` → `#B00000001`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

15.1.26 OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:CID

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:CID <cid>
説明	GFP-F extension headerのChannel IDを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<cid> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:GFP:EXTH:CID 0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:CID?
説明	GFP-F extension headerのChannel IDを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<cid> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:GFP:EXTH:CID?` → `0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

15.1.27 OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:SPARe

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:SPARe <spare>
説明	GFP-F extension headerのspareフィールドを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<spare> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=255, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:GFP:EXTH:SPAR 0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:EXTHeader:SPARe?
説明	GFP-F extension headerのspareフィールドを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<spare> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:GFP:EXTH:SPAR?` → `0`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

15.1.28 OTN:TX<Pt>:GFP:PTIMes

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:PTIMes <ptimes>
説明	GFP-F cHEC Presync Timesを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ptimes> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=14, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:GFP:PTIM 1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	OTN:TX<Pt>:GFP:PTIMes?
説明	GFP-F cHEC Presync Timesを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ptimes> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TX1:GFP:PTIM?` → `1`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

15.2 レシーバ

15.2.1 OTN:RX<Pt>:INTerface

文法	OTN:RX<Pt>:INTerface <mode>
説明	使用するインタフェースを設定します。または，レシーバをオフに切り替えます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Off SFP: SFP / SFP+ optical interface QSFP: QSFP+ optical interface CFP: CFP optical interface CFP2: CFP2 optical interface CFP4: CFP4 optical interface QSFP28ADpt: CFP2-QSFP28 Adaptor interface QSFP28: QSFP28 optical interface *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:INT OFF`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:INTerface?
説明	光レシーバのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:INT?` → `OFF`
注	

15.2.2 OTN:RX<Pt>:MAPPing:CSIGnal

文法	OTN:RX<Pt>:MAPPing:CSIGnal <signal>
説明	クライアントの信号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<signal> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS NUL STM256 STS768 STM64 STS192 STM16 STS48 STM4 STS12 STM1 STS3 STM64S STS192S STM16S STS48S PRBSTRANS NULLTRANS GBE100 GBE40 GBE10 GBE

次のページに続く...

...前のページから続く

	ETHERNET FC1200 FC800 FC400 FC200 FC100 10137M 9830M 6144M 4915M 3072M 2457M 1228M 614M MPLS IPV4PDU IPV6PDU *DEFault = PRBS*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:MAPP:CSIG PRBS`
注	SDH/SONETオプションに使用できます。 STM256/STS768 STM64/STM64S/STS192/STS192S/STM16/STM16S/STS48/STS48S STM4/STS12/STM1/STS3 PRBSTRANS/NULLTRANS イーサネットオプションに使用できます。 GBE100/GBE40 GBE10/GBE FCオプションに使用できます。 FC1200/FC800 FC400/FC200/FC100 CPRIオプションに使用できます。 10137M/9830M/6144M/4915M/3072M/2457M/1228M/614M

文法	OTN:RX<Pt>:MAPPing:CSIGnal?
説明	クライアントの信号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signal> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:MAPP:CSIG?` → `PRBS`
注	

15.2.3 OTN:RX<Pt>:PATTern

文法	OTN:RX<Pt>:PATTern <pattern>
説明	OTNクライアント信号がPRBSの場合にPRBSパターンの種類を定義します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PRBS9:PRBS9 パターン PRBS11:PRBS11 パターン PRBS15:PRBS15 パターン PRBS20:PRBS20 パターン PRBS23:PRBS23 パターン PRBS29:PRBS29 パターン PRBS31:PRBS31 パターン USER32BIT:ユーザパターン（32ビット） USER2048BIT:ユーザパターン（2048ビット） *DEFault = PRBS31*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:PATT PRBS31`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:PATTern?
説明	OTNクライアント信号がPRBSの場合にPRBSパターンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:PATT?` → `PRBS31`
注	

15.2.4 OTN:RX<Pt>:PINVersion

文法	OTN:RX<Pt>:PINVersion <inverted>
説明	PRBSパターンを反転します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<inverted> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:PINV ON`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:PINVersion?
説明	パターン反転の状態(オン/オフ) を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<inverted> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:PINV?` → `1`
注	

15.2.5 OTN:RX<Pt>:UP32

文法	OTN:RX<Pt>:UP32 <pattern>
説明	`PATTern`が`USER32BIT`の場合に使用される32ビット幅の可変長ユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 2進数字'0'と'1'を使用してパターンを表します。 パターンは1文字から32文字までです。
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:UP32 "01101"`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:UP32?
説明	32ビット幅のユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:UP32?` → `"01101"`
注	

15.2.6 OTN:RX<Pt>:UP2K

文法	OTN:RX<Pt>:UP2K <pattern>
説明	2048ビット幅のユーザ定義パターンを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<pattern> = <STRING PROGRAM DATA> 16進数を使用してください。大文字/小文字を使用できます。 パターンは2文字から512文字までです。
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:UP2K "12DF"`
注	パターンは，8ビットの倍数の長さになるまで0でパディングされます。 `OTN:RX1:PATT`が`USER2048BIT`の場合に有効です。

文法	OTN:RX<Pt>:UP2K?
説明	2048ビットのユーザ定義パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<pattern> = <STRING RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:UP2K?` → `"12DF"`
注	

15.2.7 OTN:RX<Pt>:MAPPing:INPutsignal

文法	OTN:RX<Pt>:MAPPing:INPutsignal <signal>
説明	OTN入力信号を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<signal> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OTU1 OTU1E OTU2 OTU2EXTOPU2 OTU2E OTU1F OTU2F OTU3 OTU3E1 OTU3E2 OTU4 *DEFault = OTU2*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:MAPP:INP OTU2`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:MAPPing:INPutsignal?
説明	OTN入力信号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signal> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:MAPP:INP?` → `OTU2`
注	

15.2.8 OTN:RX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage>

文法	OTN:RX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage> <odutype>
説明	各ステージのODUタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> =ステージ（1〜3）
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE:無し ODTU01: ODTU01 ODTU12PT20: ODTU12 (PT=20) ODTU12PT21: ODTU12 (PT=21) ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13PT20: ODTU13 (PT=20) ODTU13PT21: ODTU13 (PT=21) ODTU23PT20: ODTU23 (PT=20) ODTU23PT20EXTOPU2: ODTU23 (PT=20)(Ext. OPU2) ODTU23PT21: ODTU23 (PT=21) ODTU23PT21EXTOPU2: ODTU23 (PT=21)(Ext. OPU2) ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48ODU2: ODTU4.8 (ODU2) ODTU48EXTOPU2: ODTU4.8 (Ext. OPU2) ODTU48ODU2E: ODTU4.8 (ODU2e) ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:MAPP:MULT1 NONE`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:MAPPing:MULTiplexing<stage>?
説明	各ステージのODUタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> =ステージ（1〜3）
レスポンス	<odutype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:MAPP:MULT1?` → `NONE`
注	

15.2.9 OTN:RX<Pt>:FEC

文法	OTN:RX<Pt>:FEC <fec>
説明	OTU FEC制御を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<fec> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NOFec: FEC無し RS: RS(255,239) *DEFault = RS*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:FEC RS`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:FEC?
説明	OTU FEC制御を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<fec> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:FEC?` → `RS`
注	

15.2.10 OTN:RX<Pt>:FOLLow

文法	OTN:RX<Pt>:FOLLow <follow>
説明	レシーバの設定を，別のレシーバ/トランスミッタの設定と同じにする/しないを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 同じにしない TX: Txポートの設定と同じ RX1: Rxポート1の設定と同じ *DEFault = TX*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:FOLL TX`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:FOLLow?
説明	レシーバの設定が別のレシーバ/トランスミッタの設定に従っているかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:FOLL?` → `TX`
注	

15.2.11 OTN:RX<Pt>:TP

文法	OTN:RX<Pt>:TP <route>,<tp>
説明	メインの受信チャネルで使用されるトリビュタリポート（TP）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
	<tp> = <NUMERIC PROGRAM DATA> ODTU01: TP:1〜2 ODTU12(PT=0x20) TP:1〜4 ODTU12(PT=0x21) TP:1〜4

次のページに続く...

...前のページから続く

	ODTU21: TP:1〜8 ODTU2TS: TP: 1〜8 ODTU13(PT=0x20) TP: 1〜16 ODTU13(PT=0x21) TP: 1〜16 ODTU23(PT=0x20) TP: 1〜4 ODTU23(PT=0x21) TP: 1〜4 ODTU31 TP: 1〜32 ODTU3E28 TP: 1〜4 ODTU2E3E1 TP: 1〜32 ODTU3TS TP: 1〜32 ODTU41 TP: 1〜80 ODTU42 TP: 1〜80 ODTU48 TP: 1〜80 ODTU431 TP: 1〜80 ODTU4TS TP: 1〜80
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:TP ODTU01,1`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:TP? <route>
説明	メインの受信チャネルで使用されるトリビュタリポート（TP）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
レスポンス	<tp> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:TP? ODTU01` → `1`
注	

15.2.12 OTN:RX<Pt>:TS

文法	OTN:RX<Pt>:TS <route>,<ts>
説明	メインの受信チャネルで使用されるトリビュタリスロット（TS）を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1

次のページに続く...

...前のページから続く

	ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
	(<ts> {,<ts>}) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> パラメータをリストとしたフォーマットになります。
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:TS ODTU12,(1,2)`
注	ODTU01 TS :1〜2 TPと同じ値になります。 ODTU12 (PT=0x20) TS :1〜4 TPと同じ値になります。 ODTU12 (PT=0x21) TS1:1〜8，TS2:1〜8 TS2とTS1が重複していてはいけません。 ODTU2.1 TS:1〜8 ODTU2TS TS: 1〜8 ODTU13(PT=0x20) TS: will become the same value as TP. ODTU13(PT=0x21) TS: 1〜32 ODTU23(PT=0x20) TS: 1〜16 ODTU23(PT=0x21) TS: 1〜32 ODTU31 TS: 1〜32 ODTU3E28 TS: 1〜32 ODTU2E3E1 TS: 1〜16 ODTU3TS TS: 1〜32 ODTU41 TS: 1〜80 ODTU42 TS: 1〜80 ODTU48 TS: 1〜80 ODTU431 TS: 1〜80 ODTU4TS TS: 1〜80

文法	OTN:RX<Pt>:TS? <route>
説明	メインの受信チャネルで使用されるトリビュタリスロット（TS）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
レスポンス	(<ts> {,<ts>}) = <EXPRESSION RESPONSE DATA> レスポンスフォーマットはパラメータがリストになり返ります。
例	`OTN:RX1:TS? ODTU12` → `1,2`
注	

15.2.13 OTN:RX<Pt>:ODUFlex:TS

文法	OTN:RX<Pt>:ODUFlex:TS <ts>
説明	ODUflexで使用されるトリビュタリスロット (TS) を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ts> = <NUMERIC PROGRAM DATA> ODTU2.ts: PRBS/Ethernet: 1〜8 ODTUk.ts: FC400: 4 ODTUk.ts: FC800: 7 ODTUk.ts - 3072M: 3 ODTUk.ts - 4915M: 4 ODTUk.ts - 6144M: 5 ODTUk.ts - 9830M: 8 ODTU3.ts: PRBS: 1〜32 ODTU4.ts: PRBS: 1〜80 ODTU3.ts - PRBS: 1-32 ODTU4.ts - PRBS: 1-80 ODTU3.ts - Ethernet: 1-32 ODTU4.ts - Ethernet: 1-80 ODTU3.ts - 10137M: 9 ODTU4.ts - 10137M: 8
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:ODUF:TS 1`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:ODUFlex:TS?
説明	ODUflexで使用されるトリビュタリスロット (TS) を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<ts> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:ODUF:TS?` → `1`
注	

15.2.14 OTN:RX<Pt>:TPTS:DETect

文法	OTN:RX<Pt>:TPTS:DETect <route>,<mode>
説明	TPおよびTSの検出方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MANual: 手動 TPDetect: 自動検出TP TSDetect: 自動検出TS

次のページに続く...

...前のページから続く

	DEFault = MANual
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:TPTS:DET ODTU12,MAN`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:TPTS:DETect? <route>
説明	TPおよびTSの検出方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<route> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODTU01: ODTU01 ODTU12: ODTU12 ODTU21: ODTU2.1 ODTU2TS: ODTU2.ts ODTU13: ODTU13 ODTU23: ODTU23 ODTU31: ODTU3.1 ODTU3E28: ODTU3e2.8 ODTU2E3E1: ODTU2e3e1 ODTU3TS: ODTU3.ts ODTU41: ODTU4.1 ODTU42: ODTU4.2 ODTU48: ODTU4.8 ODTU431: ODTU4.31 ODTU4TS: ODTU4.ts
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:TPTS:DET? ODTU12` → `MAN`
注	

15.2.15 OTN:RX<Pt>:MEAS:TTI:DET

文法	OTN:RX<Pt>:MEAS:TTI:DET <type> <detection>
説明	TTI検出の種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SM PM TCM1 TCM2 TCM3 TCM4 TCM5 TCM6
	<detection> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: OFF SAPI: SAPI DAPI: DAPI SDAPI: SAPIおよびDAPI ALL: SAPI，DAPIおよびオペレータコード *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:MEAS:TTI:DET TCM1,SDAPI`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:MEAS:TTI:DET? <type>
説明	TTI検出の種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SM PM TCM1 TCM2 TCM3 TCM4 TCM5 TCM6
レスポンス	<detection> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:MEAS:TTI:DET? TCM1` → `SDAPI`
注	

15.3 測定の設定

15.3.1 OTN:TX<Pt>:MEAS:TTI:ENCoding

文法	OTN:TX<Pt>:MEAS:TTI:ENCoding <encoding>
説明	TTIのエンコーディングを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<encoding> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ITUT: ITU-T ANSI: ANSI *DEFault = ITUT*
レスポンス	無し
例	`OTN:TX1:MEAS:TTI:ENC ITUT`
注	

文法	OTN:TX<Pt>:MEAS:TTI:ENCoding?
説明	TTIのエンコーディングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<encoding> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`OTN:TX1:MEAS:TTI:ENC?` → `ITUT`
注	

15.3.2 OTN:RX<Pt>:MEAS:TCM:ENABle

文法	OTN:RX<Pt>:MEAS:TCM:ENABle <enable>
説明	TCMの測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:MEAS:TCM:ENAB ON`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:MEAS:TCM:ENABle?
説明	TCMの測定の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:MEAS:TCM:ENAB?` → `1`
注	

15.3.3 OTN:RX<Pt>:MEASurement:PLM

文法	OTN:RX<Pt>:MEASurement:PLM <enable>
説明	PLMの測定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`OTN:RX1:MEAS:PLM ON`
注	

文法	OTN:RX<Pt>:MEASurement:PLM?
説明	PLMの測定の有効/無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`OTN:RX1:MEAS:PLM?` → `1`
注	

15.3.4 MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<stage>:SETup

文法	MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<stage>:SETup <type>
説明	MSIMの検出の種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> = ステージ (1-3)
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: 無し TXDATA: Tx OHプリセットPSIデータを使用する。 RECEIVED: 受信したPSIデータを使用する。 *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:OTN:RX1:MSIM1:SET NONE`
注	

文法	MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<stage>:SETup?
説明	MSIMの検出の種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> = ステージ (1-3)
レスポンス	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`MEAS:SET:OTN:RX1:MSIM1:SET?` → `NONE`
注	

15.3.5 MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<stage>:MSIM?

文法	MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<level>:MSIM?
説明	MSIMの検出パターンを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> = ステージ (1-3)
レスポンス	<value> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA> MSIMの検出パターンはMSIMの検出の種類およびODUタイプによって決定されます。 (MEASurement:SETup:OTN:RX<Pt>:MSIMdetection<stage>:SETup) ODTU01: PSI[2:3] ODTU12(PT20): PSI[2:5] ODTU12(PT21): PSI[2:9] ODTU21: PSI[2:9] ODTU13(PT20): PSI[2:17] ODTU13(PT21): PSI[2:33] ODTU23(PT20): PSI[2:17] ODTU23(PT20): PSI[2:33] ODTU31: PSI[2:33] ODTU3E28: PSI[2:33] ODTU2E3E1: PSI[2:17] ODTU3TS: PSI[2:33] ODTU41: PSI[2:81] ODTU42: PSI[2:81] ODTU48: PSI[2:81] ODTU431: PSI[2:81] ODTU4TS: PSI[2:81]
例	`MEAS:SET:OTN:RX1:MSIM1:MSIM?` → `0`
注	

15.3.6 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:PARameter <param>
説明	OTN用の性能パラメータを設定します。 G.8201またはM.2401性能判定を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G8201: G.8201 M2401: M.2401/M.2110 *DEFault = M2401*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:RX1:PAR G8201`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:PARameter?
説明	OTN用の性能パラメータを問い合わせます。
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:RX1:PAR?` → `G8201`
注	

15.3.7 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:ALLocation

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:ALLocation <path>,<percentage>
説明	M.2401/M.2110の割り当て比率を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<path> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OTU: ODU: TCMi: i = 1 - 6 *DEFault = OTU*
	<number> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=100.00*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:RX1:ALL OTU,0`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:ALLocation? <path>
説明	M.2401/M.2110の割り当て比率を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<path> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
レスポンス	<percentage> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:RX1:ALL? OTU` → `0.00`
注	

15.3.8 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:TPERiod

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:TPERiod <period>
説明	OTNのM.2401/M2110の判定期間を設定します。
パラメータ	<period> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 15M: 15分 1H: 1時間 2H: 2時間 24H: 24時間 7D: 7日間 *DEFault = 15M*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:TPER 15M`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:TPERiod?
説明	OTNのM.2401/M2110の判定項目を問い合わせます。
レスポンス	<period> = <CHARACTER RESPONSE DATA> 15M: 15分 1H: 1時間 2H: 2時間 24H: 24時間 7D: 7日間
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:TPER?` → `15M`
注	

15.3.9 MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:OBJectives

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:OBJectives <sesr>,<bber>
説明	性能目標を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<sesr> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 0.01E-8〜9.99E-1 *DEFault = 1.00E-1*
	<bber> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 0.01E-8〜9.99E-1 *DEFault = 1.00E-1*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:RX1:OBJ 1.00E-1,1.00E-1`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:OTN:RX<Pt>:OBJectives?
説明	性能目標を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<sser> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<bber> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:OTN:RX1:OBJ?` → `1.00E-1,1.00E-1`
注	

15.4 結果

15.4.1 OTN:RX<Pt>:IFETch?

文法	OTN:RX<Pt>:IFETch? <parameter>
説明	パラメータによって指定した項目の結果を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	({<parameter>} + {,}*) = <EXPRESSION PROGRAM DATA> レスポンスは各パラメータのリストで返ります。 **LLD**[1] LOFLLD: LOF Lane OOFLLD: OOF FASLLD: FAS LLD MFASLLD: MFAS LLD LLMLLD: LLM LLD LOR: LOR OOR: OOR OLA: OLA MMAP: Marker Map RSKEW: Relative Skew **OTU** LOS: LOS LOF: LOF LOM: LOM OOF: OOF FAS: FAS OOM: OOM MFAS: MFAS FECC: FEC-Correctable FECU: FEC-Uncorrectable SMTIM: SM-TIM SMBIAE: SM-BIAE SMBDI: SM-BDI SMIAE: SM-IAE SMBIP8: SM-BIP8 SMBEI: SM-BEI AIS: AIS **ステージ n ODU (n = 0-3)** SnLOFLOM: Stage n LOFLOM [2] SnOOF: Stage n OOF SnFAS: Stage n FAS SnOOM: Stage n OOM SnMFAS: Stage n MFAS SnAIS: Stage n AIS SnOCI: Stage n OCI SnLCK: Stage n LCK SnPMTIM: Stage n PM-TIM SnPMBDI: Stage n PM-BDI SnPMBIP8: Stage n PM-BIP8 SnPMBEI: Stage n PM-BEI SnPLM: Stage n PLM SnFSF: Stage n FSF SnFSD: Stage n FSD SnBSF: Stage n BSF SnBSD: Stage n BSD

次のページに続く...

...前のページから続く

	SnMSIM: Stage n MSIM [2] クライアント AISC: Client-AIS CSF: CSF LSS: LSS PRBSBIT: PRBS Bit Error CFREQ: Client frequency COFFS: Client frequency offset **High-order ODU TCM (i = 1-6)** TCMiTIM: TCMi-TIM TCMiBIAE: TCMi-BIAE TCMiBDI: TCMi-BDI TCMiIAE: TCMi-IAE TCMiLTC: TCMi-LTC TCMiBIP8: TCMi-BIP8 TCMiBEI: TCMi-BEI **ステージ n ジャスティフィケーション (n = 0-2)** SnFREQ: Stage n Frequency deviation SnINC: Stage n Inc SnINC1: Stage n Inc >1 SnINC2: Stage n Inc >2 SnDEC: Stage n Dec SnDEC1: Stage n Dec >1 SnDEC2: Stage n Dec >2 SnINCO: Stage n Inc Over SnDECO: Stage n Dec Over SnCRC8: Stage n CRC8 Error SnCRC5: Stage n CRC5 Error SnCMMIN: Stage n Cm(t) Minimum SnCMMAX: Stage n Cm(t) Maximum SnPJC: Stage n PJC SnPJC2: Stage n 2PJC SnPJC3: Stage n 3PJC SnNJC: Stage n NJC SnNJC2: Stage n 2NJC **GFP** GTFR: GFP-F Total Frame GIFR: GFP-F Idle Frame GCFR: GFP-F Client Frame GSSF: GFP-F SSF GCMFSIG: GFP-F CMF Loss of Signal GCMFSYNC: GFP-F CMF Loss of Sync GFCS: GFP-F FCS Error GCHECC: GFP-F/T cHEC correctable errors GCHECU: GFP-F/T cHEC uncorrectable errors GTHECC: GFP-F/T tHEC correctable errors GTHECU: GFP-F/T tHEC uncorrectable errors GEHECC: GFP-F eHEC correctable errors GEHECU: GFP-F eHEC uncorrectable errors GIGFR: GFP-T Invalid GFP Frame GSCRC: GFP-T Superblock CRC Error GCSFSIG: GFP-T CSF Signal GCSFSYNC: GFP-T CSF Sync

次のページに続く...

...前のページから続く

	GPTI: GFP-F PTI Mismatch GUPI: GFP-F UPI Mismatch GTTFR: GFP-F Tx Total Frame GTIFR: GFP-F Tx Idle Frame GTCFR: GFP-F Tx Client Frame GTCMF: GFP-F Tx CMF **OTU パフォーマンス** NSTAT, FSTAT: Near-end/Far-end Status. Response: <STRING> NSES, FSES: Near-end/Far-end SES. Response: <Count>,<Ratio%> NBBE, FBBE: Near-end/Far-end BBE. Response: <Count>,<Ratio%> NUAS, FUAS: Near-end/Far-end UAS. Response: <Count> **Stage n ODU パフォーマンス (n = 0-3)** SnNSTAT, SnFSTAT, SnBSTAT: Near-end/Far-end/Bidirectional Status. Response: <STRING> SnNSES, SnFSES, SnBSES: Near-end/Far-end/Bidirectional SES. Response: <Count>,<Ratio%> SnNBBE, SnFBBE, SnBBBE: Near-end/Far-end/Bidirectional BBE. Response: <Count>,<Ratio%> SnNUAS, SnFUAS, SnBUAS: Near-end/Far-end/Bidirectional UAS. Response: <Count> **High-order ODU TCMi パフォーマンス (i = 1-6)** TCMiNSTAT, TCMiFSTAT, TCMiBSTAT: Near-end/Far-end/Bidirectional Status. Response: <STRING> TCMiNSES, TCMiFSES, TCMiBSES: Near-end/Far-end/Bidirectional SES. Response: <Count>,<Ratio%> TCMiNBBE, TCMiFBBE, TCMiBBBE: Near-end/Far-end/Bidirectional BBE. Response: <Count>,<Ratio%> TCMiNUAS, TCMiFUAS, TCMiBUAS: Near-end/Far-end/Bidirectional UAS. Response: <Count>
レスポンス	{(<result>),}* = <EXPRESSION RESPONSE DATA> 表示形式: 数値リスト 測定結果はParametersの項目にあるフォーマットで返されます。 現在の測定に関係ない値，または適用されない値はNaNになります。
例	`OTN:RX1:IFET? (LOS,LOF,OOF)` → `(3,0.00532),(4,0.00709),(5,0.00887)`
注	`MEASurement:SETup:SELect`コマンド（18.2.2節参照）を使用して選択されたインターバルから結果を取り出します。 [1] OTU3/4の場合のみ，結果を取得できます。 [2] stage 0 のとき，この項目は使用できません。 要求した結果がない場合のレスポンスはNaNです。 結果が1つ以上ある場合，最後に”,”は付きません。

15.5 ステータス

15.5.1 OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	アラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は， STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB8に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション1サマリ DB2 (2) アラームセクション2サマリ DB3 (4) アラームセクション3サマリ DB4 (8) アラームセクション4サマリ DB5 (16) アラームセクション5サマリ DB6 (32) アラームセクション6サマリ DB7 (64) アラームセクション7サマリ DB8 (128) アラームセクション8サマリ DB9 (256) アラームセクション9サマリ DB10 (512) アラームセクション10サマリ DB11 (1024) エラーセクション1サマリ DB12 (2048) エラーセクション2サマリ DB13 (4096) エラーセクション3サマリ DB14 (8192) エラーセクション4サマリ DB15 (16384) エラーセクション5サマリ DB16 (32768) エラーセクション6サマリ
例	`OTN:STAT:RX1:AES?` → `65`
注	本コマンドは V2.xx，V1.xxの互換用のコマンドとなります。 V3.0以降では以下コマンドの使用を推奨します。 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary[:EVENt]?

15.5.2 OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	アラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1-DB10はOTN:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。 DB11-DB16はOTN:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション1サマリ DB2 (2) アラームセクション2サマリ DB3 (4) アラームセクション3サマリ DB4 (8) アラームセクション4サマリ DB5 (16) アラームセクション5サマリ DB6 (32) アラームセクション6サマリ DB7 (64) アラームセクション7サマリ DB8 (128) アラームセクション8サマリ DB9 (256) アラームセクション9サマリ DB10 (512) アラームセクション10サマリ DB11 (1024) エラーセクション1サマリ DB12 (2048) エラーセクション2サマリ DB13 (4096) エラーセクション3サマリ DB14 (8192) エラーセクション4サマリ DB15 (16384) エラーセクション5サマリ DB16 (32768) エラーセクション6サマリ
例	`OTN:STAT:RX1:AES:COND?` → `1024`
注	本コマンドは V2.xx，V1.xxの互換用のコマンドとなります。 V3.0以降では以下コマンドの使用を推奨します。 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?

15.5.3 OTN:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は， OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary:CONDitionレジスタのDB1 - DB10に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> =セクション番号（1〜10）
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.16「アラーム項目」を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:ALAR5?` → `92`
注	本コマンドは V2.xx，V1.xxの互換用のコマンドとなります。 V3.0以降では以下コマンドの使用を推奨します。 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>[:EVENt]?

15.5.4 OTN:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:ALARm<section>:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> =セクション番号（1〜10）
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.16「アラーム項目」を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:ALAR5:COND?` → `0`
注	本コマンドは V2.xx，V1.xxの互換用のコマンドとなります。 V3.0以降では以下コマンドの使用を推奨します。 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>:CONDition?

15.5.5 OTN:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	エラーイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は，OTN:STATus:RX<Pt>:AESummary:Eventレジスタのの DB11 - DB16に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> =セクション番号（1〜6）
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.17を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:ERR1?` → `0`
注	本コマンドは V2.xx，V1.xxの互換用のコマンドとなります。 V3.0以降では以下コマンドの使用を推奨します。 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>[:EVENt]? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>[:EVENt]?

表 15.16: アラーム項目

OTU/ODU **Section**	1	2	3	4
DB1 (1)	LOS	TCM1-TIM	TCM5-BDI	Client-AIS
DB2 (2)	OTU-AIS	TCM2-TIM	TCM6-BDI	CSF
DB3 (4)	LOF	TCM3-TIM	TCM1-IAE	LSS
DB4 (8)	OOF	TCM4-TIM	TCM2-IAE	LOF-LLD
DB5 (16)	LOM	TCM5-TIM	TCM3-IAE	OOF-LLD
DB6 (32)	OOM	TCM6-TIM	TCM4-IAE	LOR-LLD
DB7 (64)	SM-TIM	TCM1-BIAE	TCM5-IAE	OOR-LLD
DB8 (128)	SM-BIAE	TCM2-BIAE	TCM6-IAE	未使用
DB9 (256)	SM-BDI	TCM3-BIAE	TCM1-LTC	未使用
DB10 (512)	SM-IAE	TCM4-BIAE	TCM2-LTC	未使用
DB11 (1024)	ODU-AIS	TCM5-BIAE	TCM3-LTC	未使用
DB12 (2048)	ODU-LCK	TCM6-BIAE	TCM4-LTC	未使用
DB13 (4096)	ODU-OCI	TCM1-BDI	TCM5-LTC	未使用
DB14 (8192)	PM-TIM	TCM2-BDI	TCM6-LTC	未使用
DB15 (16384)	PM-BDI	TCM3-BDI	PLM	未使用
DB16 (32768)	未使用	TCM4-BDI	MSIM	未使用
Stage 1 **Section**	5	6	7	
DB1 (1)	LOFLOM	TCM3-BIAE	TCM1-LTC	
DB2 (2)	OOF	TCM4-BIAE	TCM2-LTC	
DB3 (4)	OOM	TCM5-BIAE	TCM3-LTC	
DB4 (8)	ODU-AIS	TCM6-BIAE	TCM4-LTC	
DB5 (16)	ODU-LCK	TCM1-BDI	TCM5-LTC	
DB6 (32)	ODU-OCI	TCM2-BDI	TCM6-LTC	
DB7 (64)	PM-TIM	TCM3-BDI	PLM	
DB8 (128)	PM-BDI	TCM4-BDI	Client-AIS	
DB9 (256)	TCM1-TIM	TCM5-BDI	CSF	
DB10 (512)	TCM2-TIM	TCM6-BDI	MSIM	
DB11 (1024)	TCM3-TIM	TCM1-IAE	未使用	
DB12 (2048)	TCM4-TIM	TCM2-IAE	未使用	
DB13 (4096)	TCM5-TIM	TCM3-IAE	未使用	
DB14 (8192)	TCM6-TIM	TCM4-IAE	未使用	
DB15 (16384)	TCM1-BIAE	TCM5-IAE	未使用	
DB16 (32768)	TCM2-BIAE	TCM6-IAE	未使用	
Stage 2 **Section**	8	9	10	
DB1 (1)	LOFLOM	TCM3-BIAE	TCM1-LTC	
DB2 (2)	OOF	TCM4-BIAE	TCM2-LTC	
DB3 (4)	OOM	TCM5-BIAE	TCM3-LTC	
DB4 (8)	ODU-AIS	TCM6-BIAE	TCM4-LTC	
DB5 (16)	ODU-LCK	TCM1-BDI	TCM5-LTC	
DB6 (32)	ODU-OCI	TCM2-BDI	TCM6-LTC	
DB7 (64)	PM-TIM	TCM3-BDI	PLM	
DB8 (128)	PM-BDI	TCM4-BDI	Client-AIS	
DB9 (256)	TCM1-TIM	TCM5-BDI	CSF	
DB10 (512)	TCM2-TIM	TCM6-BDI	未使用	
DB11 (1024)	TCM3-TIM	TCM1-IAE	未使用	
DB12 (2048)	TCM4-TIM	TCM2-IAE	未使用	
DB13 (4096)	TCM5-TIM	TCM3-IAE	未使用	
DB14 (8192)	TCM6-TIM	TCM4-IAE	未使用	
DB15 (16384)	TCM1-BIAE	TCM5-IAE	未使用	
DB16 (32768)	TCM2-BIAE	TCM6-IAE	未使用	

15.5.6 OTN:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:ERRor<section>:CONDition?
説明	エラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> =セクション番号（1〜6）
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.17を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:ERR1:COND?` → `0`
注	本コマンドは V2.xx，V1.xxの互換用のコマンドとなります。 V3.0以降では以下コマンドの使用を推奨します。 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>:CONDition? OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>:CONDition?

15.5.7 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary[:EVENt]?
説明	アラームエラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は， STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDitionレジスタのDB8に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) OTU Alarm summary DB2 (2) Stage 1 Alarm summary DB3 (4) Stage 2 Alarm summary DB4 (8) Stage 3 Alarm summary DB5 - DB7 未使用 DB8 (128) Client Alarm summary DB9 (256) OTU Error summary DB10 (512) Stage 1 Error summary DB11 (1024) Stage 2 Error summary DB12 (2048) Stage 3 Error summary DB13 - DB15 未使用 DB16 (32768) Client Error summary
例	`OTN:STAT:RX1:MST:AES?` → `65`
注	

表 15.17: エラー項目

OTU/ODU **Section**	1	2
DB1 (1)	FAS	TCM3-BEI
DB2 (2)	MFAS	TCM4-BEI
DB3 (4)	SM-BIP8	TCM5-BEI
DB4 (8)	SM-BEI	TCM6-BEI
DB5 (16)	FCE	CRC8 Error
DB6 (32)	FUEB	CRC5 Error
DB7 (64)	PM-BIP8	FAS-LLD
DB8 (128)	PM-BEI	ILA/OLA
DB9 (256)	TCM1-BIP8	MFAS LLD
DB10 (512)	TCM2-BIP8	LLM LLD
DB11 (1024)	TCM3-BIP8	未使用
DB12 (2048)	TCM4-BIP8	未使用
DB13 (4096)	TCM5-BIP8	未使用
DB14 (8192)	TCM6-BIP8	未使用
DB15 (16384)	TCM1-BEI	未使用
DB16 (32768)	TCM2-BEI	未使用
Stage 1 **Section**	3	4
DB1 (1)	FAS	CRC5 Error
DB2 (2)	PM-BIP8	未使用
DB3 (4)	PM-BEI	未使用
DB4 (8)	TCM1-BIP8	未使用
DB5 (16)	TCM2-BIP8	未使用
DB6 (32)	TCM3-BIP8	未使用
DB7 (64)	TCM4-BIP8	未使用
DB8 (128)	TCM5-BIP8	未使用
DB9 (256)	TCM6-BIP8	未使用
DB10 (512)	TCM1-BEI	未使用
DB11 (1024)	TCM2-BEI	未使用
DB12 (2048)	TCM3-BEI	未使用
DB13 (4096)	TCM4-BEI	未使用
DB14 (8192)	TCM5-BEI	未使用
DB15 (16384)	TCM6-BEI	未使用
DB16 (32768)	CRC8 Error	未使用
Stage 2 **Section**	5	6
DB1 (1)	FAS	cHEC correctable
DB2 (2)	PM-BIP8	cHEC uncorrectable
DB3 (4)	PM-BEI	tHEC correctable
DB4 (8)	TCM1-BIP8	tHEC uncorrectable
DB5 (16)	TCM2-BIP8	Invalid GFP Frame
DB6 (32)	TCM3-BIP8	Superblock CRC
DB7 (64)	TCM4-BIP8	CSF Signal
DB8 (128)	TCM5-BIP8	CSF Sync
DB9 (256)	TCM6-BIP8	未使用
DB10 (512)	TCM1-BEI	未使用
DB11 (1024)	TCM2-BEI	未使用
DB12 (2048)	TCM3-BEI	未使用
DB13 (4096)	TCM4-BEI	未使用
DB14 (8192)	TCM5-BEI	未使用
DB15 (16384)	TCM6-BEI	未使用
DB16 (32768)	PRBS Bit Error	未使用

15.5.8 OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?
説明	アラームエラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1はOTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB2はOTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB3はOTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB4はOTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB8はOTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB9はOTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB10はOTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB11はOTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB12はOTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary[:EVENt]?のサマリです。 DB16はOTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) OTU Alarm summary DB2 (2) Stage 1 Alarm summary DB3 (4) Stage 2 Alarm summary DB4 (8) Stage 3 Alarm summary DB5 - DB7 未使用 DB8 (128) Client Alarm summary DB9 (256) OTU Error summary DB10 (512) Stage 1 Error summary DB11 (1024) Stage 2 Error summary DB12 (2048) Stage 3 Error summary DB13 - DB15 未使用 DB16 (32768) Client Error summary
例	`OTN:STAT:RX1:MST:AES:COND?` → `1024`
注	

15.5.9 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary[:EVENt]?
説明	OTUレイヤアラームサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB8 未使用 DB9 (256) アラームセクション 9 サマリ DB10 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ASUM?` → `14`
注	

15.5.10 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary:CONDition?
説明	OTUレイヤアラームサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1-DB4/DB9はOTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB8 未使用 DB9 (256) アラームセクション 9 サマリ DB10 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ASUM:COND?` → `12`
注	

15.5.11 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary[:EVENt]?
説明	OTUレイヤエラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB9に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB8 未使用 DB9 (256) エラーセクション 9 サマリ DB10 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ESUM?` → `14`
注	

15.5.12 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary:CONDition?
説明	OTUレイヤエラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB2/DB9はOTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB8 未使用 DB9 (256) エラーセクション 9 サマリ DB10 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ESUM:COND?` → `12`
注	

15.5.13 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	OTUレイヤアラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ASUMmary:CONDition?レジスタのDB1-DB4/DB9に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4,9)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.18 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ALAR5?` → `92`
注	

15.5.14 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ALARm<section>:CONDition?
説明	OTUレイヤアラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.18 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ALAR5:COND?` → `0`
注	

表 15.18: アラーム項目

OTU/ODU **Section**	1	2	3	4
DB1 (1)	LOS	TCM1-TIM	TCM5-BDI	FSF
DB2 (2)	OTU-AIS	TCM2-TIM	TCM6-BDI	FSD
DB3 (4)	LOF	TCM3-TIM	TCM1-IAE	BSF
DB4 (8)	OOF	TCM4-TIM	TCM2-IAE	BSD
DB5 (16)	LOM	TCM5-TIM	TCM3-IAE	未使用
DB6 (32)	OOM	TCM6-TIM	TCM4-IAE	未使用
DB7 (64)	SM-TIM	TCM1-BIAE	TCM5-IAE	未使用
DB8 (128)	SM-BIAE	TCM2-BIAE	TCM6-IAE	未使用
DB9 (256)	SM-BDI	TCM3-BIAE	TCM1-LTC	未使用
DB10 (512)	SM-IAE	TCM4-BIAE	TCM2-LTC	未使用
DB11 (1024)	ODU-AIS	TCM5-BIAE	TCM3-LTC	未使用
DB12 (2048)	ODU-LCK	TCM6-BIAE	TCM4-LTC	未使用
DB13 (4096)	ODU-OCI	TCM1-BDI	TCM5-LTC	未使用
DB14 (8192)	PM-TIM	TCM2-BDI	TCM6-LTC	未使用
DB15 (16384)	PM-BDI	TCM3-BDI	PLM	未使用
DB16 (32768)	未使用	TCM4-BDI	MSIM	未使用
OTL **Section**	5-8	9		
DB1 (1)	未使用	ILA/OLA		
DB2 (2)	未使用	LOF-OTL		
DB3 (4)	未使用	OOF-OTL		
DB4 (8)	未使用	LOR-OTL		
DB5 (16)	未使用	OOR-OTL		
DB6 (32)	未使用	未使用		
DB7 (64)	未使用	未使用		
DB8 (128)	未使用	未使用		
DB9 (256)	未使用	未使用		
DB10 (512)	未使用	未使用		
DB11 (1024)	未使用	未使用		
DB12 (2048)	未使用	未使用		
DB13 (4096)	未使用	未使用		
DB14 (8192)	未使用	未使用		
DB15 (16384)	未使用	未使用		
DB16 (32768)	未使用	未使用		

15.5.15 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	OTUレイヤエラーイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ESUMmary:CONDition?レジスタのDB1/DB2/DB9に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2,9)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.19 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ERR1?` → 0
注	

表 15.19: エラー項目

OTU/ODU **Section**	1	2
DB1 (1)	FAS	TCM3-BEI
DB2 (2)	MFAS	TCM4-BEI
DB3 (4)	SM-BIP8	TCM5-BEI
DB4 (8)	SM-BEI	TCM6-BEI
DB5 (16)	FEC Correctable	CRC8 Error
DB6 (32)	FEC Uncorrectable	CRC5 Error
DB7 (64)	PM-BIP8	未使用
DB8 (128)	PM-BEI	未使用
DB9 (256)	TCM1-BIP8	未使用
DB10 (512)	TCM2-BIP8	未使用
DB11 (1024)	TCM3-BIP8	未使用
DB12 (2048)	TCM4-BIP8	未使用
DB13 (4096)	TCM5-BIP8	未使用
DB14 (8192)	TCM6-BIP8	未使用
DB15 (16384)	TCM1-BEI	未使用
DB16 (32768)	TCM2-BEI	未使用
OTL **Section**	3-8	9
DB1 (1)	未使用	FAS-OTL
DB2 (2)	未使用	MFAS-OTL
DB3 (4)	未使用	LLM-OTL
DB4 (8)	未使用	未使用
DB5 (16)	未使用	未使用
DB6 (32)	未使用	未使用
DB7 (64)	未使用	未使用
DB8 (128)	未使用	未使用
DB9 (256)	未使用	未使用
DB10 (512)	未使用	未使用
DB11 (1024)	未使用	未使用
DB12 (2048)	未使用	未使用
DB13 (4096)	未使用	未使用
DB14 (8192)	未使用	未使用
DB15 (16384)	未使用	未使用
DB16 (32768)	未使用	未使用

15.5.16 OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:OTU:ERRor<section>:CONDition?
説明	OTUレイヤエラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.19 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:OTU:ERR1:COND?` → `0`
注	

15.5.17 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary[:EVENt]?
説明	ステージ1 ODUレイヤアラームサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ASUM?` → 6
注	

15.5.18 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary:CONDition?
説明	ステージ1 ODUレイヤアラームサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1-DB4はOTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ASUM:COND?` → 3
注	

15.5.19 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary[:EVENt]?
説明	ステージ1 ODUレイヤエラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB10に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ESUM?` → 6
注	

15.5.20 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary:CONDition?
説明	ステージ1 ODUレイヤエラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB2はOTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ESUM:COND?` → `3`
注	

15.5.21 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	ステージ1 ODUレイヤアラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ASUMmary:CONDition?レジスタのDB1-DB4に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.20 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ALAR4?` → `92`
注	

15.5.22 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ALARm<section>:CONDition?
説明	ステージ1 ODUレイヤアラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.20 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ALAR5:COND?` → `0`
注	

15.5.23 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	ステージ1 ODUレイヤエラーイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ESUMmary:CONDition?レジスタのDB1/DB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.21 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ERR1?` → `0`
注	

表 15.20: アラーム項目

ODU **Section**	1	2	3	4
DB1 (1)	未使用	未使用	未使用	FSF
DB2 (2)	未使用	未使用	未使用	FSD
DB3 (4)	LOFLOM	未使用	未使用	BSF
DB4 (8)	OOF	未使用	未使用	BSD
DB5 (16)	未使用	未使用	未使用	未使用
DB6 (32)	OOM	未使用	未使用	未使用
DB7 (64)	未使用	未使用	未使用	未使用
DB8 (128)	未使用	未使用	未使用	未使用
DB9 (256)	未使用	未使用	未使用	未使用
DB10 (512)	未使用	未使用	未使用	未使用
DB11 (1024)	ODU-AIS	未使用	未使用	未使用
DB12 (2048)	ODU-LCK	未使用	未使用	未使用
DB13 (4096)	ODU-OCI	未使用	未使用	未使用
DB14 (8192)	PM-TIM	未使用	未使用	未使用
DB15 (16384)	PM-BDI	未使用	PLM	未使用
DB16 (32768)	未使用	未使用	MSIM	未使用

15.5.24 OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:SONE:ERRor<section>:CONDition?
説明	ステージ1 ODUレイヤエラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.21 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:SONE:ERR1:COND?` → `0`
注	

15.5.25 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary[:EVENt]?
説明	ステージ2 ODUレイヤアラームサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB3に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ASUM?` → `6`
注	

表 15.21: エラー項目

ODU **Section**	1	2
DB1 (1)	FAS	未使用
DB2 (2)	未使用	未使用
DB3 (4)	未使用	未使用
DB4 (8)	未使用	未使用
DB5 (16)	未使用	CRC8 Error
DB6 (32)	未使用	CRC5 Error
DB7 (64)	PM-BIP8	未使用
DB8 (128)	PM-BEI	未使用
DB9 (256)	未使用	未使用
DB10 (512)	未使用	未使用
DB11 (1024)	未使用	未使用
DB12 (2048)	未使用	未使用
DB13 (4096)	未使用	未使用
DB14 (8192)	未使用	未使用
DB15 (16384)	未使用	未使用
DB16 (32768)	未使用	未使用

15.5.26 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary:CONDition?
説明	ステージ2 ODUレイヤアラームサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1-DB4はOTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ASUM:COND?` → 3
注	

15.5.27 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary[:EVENt]?
説明	ステージ2 ODUレイヤエラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB11に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ESUM?` → 6
注	

15.5.28 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary:CONDition?
説明	ステージ2 ODUレイヤエラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB2はOTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ESUM:COND?` → `3`
注	

15.5.29 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	ステージ2 ODUレイヤアラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ASUMmary:CONDition?レジスタのDB1-DB4に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.20 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ALAR5?` → `92`
注	

15.5.30 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ALARm<section>:CONDition?
説明	ステージ2 ODUレイヤアラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.20 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ALAR5:COND?` → `0`
注	

15.5.31 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	ステージ2 ODUレイヤエラーイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ESUMmary:CONDition?レジスタのDB1/DB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.21 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ERR1?` → `0`
注	

15.5.32 OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STWO:ERRor<section>:CONDition?
説明	ステージ2 ODUレイヤエラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.21 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STWO:ERR1:COND?` → `0`
注	

15.5.33 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary[:EVENt]?
説明	ステージ3 ODUレイヤアラームサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB4に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ASUM?` → `6`
注	

15.5.34 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary:CONDition?
説明	ステージ3 ODUレイヤアラームサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1-DB4はOTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 (2) アラームセクション 2 サマリ DB3 (4) アラームセクション 3 サマリ DB4 (8) アラームセクション 4 サマリ DB5 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ASUM:COND?` → `3`
注	

15.5.35 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary[:EVENt]?
説明	ステージ3 ODUレイヤエラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのD12に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ESUM?` → `6`
注	

15.5.36 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary:CONDition?
説明	ステージ3 ODUレイヤエラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB2はOTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ASUM:COND?` → `3`
注	

15.5.37 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	ステージ3 ODUレイヤアラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ASUMmary:CONDition?レジスタのDB1-DB4に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.20 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ALAR5?` → `92`
注	

15.5.38 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ALARm<section>:CONDition?
説明	ステージ3 ODUレイヤアラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-4)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.20 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ALAR5:COND?` → `0`
注	

15.5.39 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	ステージ3 ODUレイヤエラーイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ESUMmary:CONDition?レジスタのDB1/DB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.21 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ERR1?` → `0`
注	

15.5.40 OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:STHRee:ERRor<section>:CONDition?
説明	ステージ3 ODUレイヤエラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.21 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:STHR:ERR1:COND?` → `0`
注	

15.5.41 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary[:EVENt]?
説明	クライアントアラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB8に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ASUM?` → `1`
注	

15.5.42 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary:CONDition?
説明	クライアントアラームサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1はOTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) アラームセクション 1 サマリ DB2 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ASUM:COND?` → `1`
注	

15.5.43 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary[:EVENt]?
説明	クライアントエラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:MSTage:AESummary:CONDition?レジスタのDB16に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ESUM?` → `2`
注	

15.5.44 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary:CONDition?
説明	クライアントエラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1/DB2はOTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> DB1 (1) エラーセクション 1 サマリ DB2 (2) エラーセクション 2 サマリ DB3 - DB16 未使用
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ESUM:COND?` → 3
注	

15.5.45 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>[:EVENt]?
説明	クライアントアラームイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ASUMmary:CONDition?レジスタのDB1に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.22 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ALAR1?` → 4
注	

15.5.46 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ALARm<section>:CONDition?
説明	クライアントアラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1)
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.22 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ALAR5:COND?` → 6
注	

15.5.47 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>[:EVENt]?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>[:EVENt]?
説明	クライアントエラーイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は, OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ESUMmary:CONDition?レジスタのDB1/DB2に表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.23 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ERR1?` → 0
注	

表 15.22: クライアントアラーム/エラー項目

Client **Section**	 1
DB1 (1)	Client-AIS
DB2 (2)	CSF
DB3 (4)	LSS
DB4 (8)	未使用
DB5 (16)	未使用
DB6 (32)	未使用
DB7 (64)	未使用
DB8 (128)	未使用
DB9 (256)	未使用
DB10 (512)	未使用
DB11 (1024)	未使用
DB12 (2048)	未使用
DB13 (4096)	未使用
DB14 (8192)	未使用
DB15 (16384)	未使用
DB16 (32768)	未使用

15.5.48 OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>:CONDition?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CLIent:ERRor<section>:CONDition?
説明	クライアントエラーコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<section> = セクション番号 (1-2)
レスポンス	<register>=<NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 表 15.23 を参照してください。
例	`OTN:STAT:RX1:CLI:ERR1:COND?` → `0`
注	

15.5.49 OTN:STATus:RX<Pt>:PSLevel?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号入力レベルを問い合わせます。 単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> ”<power> dBm” : Min: ”< -27 dBm” , Max: ”Exceeds Level” ”Module not ready” ”Unknown module” ”No module”
例	`OTN:STAT:RX1:PSL?` → `"-12 dBm"`
注	

表 15.23: エラー項目

Client **Section**	1	2
DB1 (1)	PRBS Bit Error	cHEC Correctable
DB2 (2)	未使用	cHEC Uncorrectable
DB3 (4)	未使用	tHEC Correctable
DB4 (8)	未使用	tHEC Uncorrectable
DB5 (16)	未使用	Invalid GFP Frame
DB6 (32)	未使用	Superblock CRC
DB7 (64)	未使用	CSF Signal
DB8 (128)	未使用	CSF Sync
DB9 (256)	未使用	FCS
DB10 (512)	未使用	eHEC Correctable
DB11 (1024)	未使用	eHEC Uncorrectable
DB12 (2048)	未使用	CMF Loss of Sync.
DB13 (4096)	未使用	CMF Loss of Signal
DB14 (8192)	未使用	SSF
DB15 (16384)	未使用	PTI Mismatch
DB16 (32768)	未使用	UPI Mismatch

15.5.50 OTN:STATus:TX<Pt>:PSLevel?

文法	OTN:STATus:TX<Pt>:PSLevel?
説明	物理層の信号出力レベルを問い合わせます。 単位: dBm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<signallevel> = <STRING RESPONSE DATA> ”<power> dBm” : Min: ”< -27 dBm” , Max: ”Exceeds Level” ”Module not ready” ”Unknown module” ”No module”
例	`OTN:STAT:TX1:PSL? → "-3 dBm"`
注	

15.5.51 OTN:STATus:RX<Pt>:FREQuency?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:FREQuency? <unit>
説明	物理層の周波数エラーを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<unit> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PPM = 100万分の1（parts per million） HZ = Hz *DEFault = PPM*
レスポンス	<signalfreq> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STAT:RX1:FREQ? PPM → 3`
注	

15.5.52 OTN:STATus:TX<Pt>:FREQuency?

文法	OTN:STATus:TX<Pt>:FREQuency? <unit>
説明	物理層の周波数エラーを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<unit> = <CHARACTER PROGRAM DATA> PPM = 100万分の1（parts per million） HZ = Hz *DEFault = PPM*
レスポンス	<signalfreq> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STAT:TX1:FREQ? PPM` → `3`
注	

15.5.53 OTN:STATus:RX<Pt>:CAPTure:OH?

文法	OTN:STATus:RX<Pt>:CAPTure:OH? <odutype>,<row>,<column>
説明	指定したOH位置のマルチフレームシーケンスデータを問い合わせます。 データ長は指定したOH位置により異なります。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODU2: ODU2 ODU1: ODU1 ODU0: ODU0 ODU2E: ODU2e ODU1E: ODU1e ODU2F: ODU2f ODU1F: ODU1f ODUFLEX: ODUflex ODU3: ODU3 ODU3E1: ODU3e1 ODU3E2: ODU3e2 ODU4: ODU4
	<row> = OH row number(1-4)
	<column> = OH column number (1-16)
レスポンス	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STAT:RX1:CAPT:OH? ODU2,2,16` → `#H08`
注	本コマンドで4行目の15列目を問い合わせると，常にPSI[0]が返されます。

15.6 アラーム/エラー挿入

15.6.1 OTN:STIMuli:TX<Pt>:TYPE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:TYPE <type>
説明	Choose the type of alarm/error that is inserted by the command SYSTem:STIMuli:INSert.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> AEINsert: Normal alarm/error GMP: GMP error GFP: GFP error FEC: FEC test error LLD: LLD error/alarm [1] *DEFault = AEINsert*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:TYPE AEI`
注	[1] LLD error/alarm are only available at OTU3/4.

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:TYPE?
説明	
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:TYPE?` → `AEIN`
注	

15.6.2 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:LEVel

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:LEVel <odutype>
説明	エラーまたはアラームを挿入するためのODUタイプを選択します。 トランスミッタの設定で現在利用可能なレベルからのみ選択することができます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODU2: ODU2 ODU1: ODU1 ODU0: ODU0 ODU2E: ODU2e ODU1E: ODU1e ODU2F: ODU2f ODU1F: ODU1f ODUFLEX: ODUflex ODU3: ODU3 ODU3E1: ODU3e1 ODU3E2: ODU3e2 ODU4: ODU4 *DEFault = ODU2*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:LEV ODU2`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:LEVel?
説明	エラーまたはアラームを挿入するためのODUタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<odutype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:LEV?` → `ODU2`
注	

15.6.3 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:TYPE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:TYPE <aerrortype>
説明	生成されるアラームの種類またはエラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<aerrortype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: (無し) BITALL: Bit All FAS: OTU-FAS MFAS: MFAS SMBIP8: SM-BIP8 SMBEI: SM-BEI PMBIP8: PM-BIP8 PMBEI: PM-BEI TCMiBIP8: TCMi-BIP8 (i = 1〜6) TCMiBEI: TCMi-BEI (i = 1〜6) FASODU: ODU-FAS PRBSBIT: PRBS Bit Error OOF: OTU-OOF/LOF OOM: OOM/LOM AISOTU: OTU-AIS SMTIM: SM-TIM SMBIAE: SM-BIAE SMBDI: SM-BDI SMIAE: SM-IAE AISODU: ODU-AIS OCI: ODU-OCI LCK: ODU-LCK PMTIM: PM-TIM PMBDI: PM-BDI TCMiTIM: TCMi-TIM (i = 1〜6) TCMiBIAE: TCMi-BIAE (i = 1〜6) TCMiIAE: TCMi-IAE (i = 1〜6) TCMiBDI: TCMi-BDI (i = 1〜6) TCMiLTC: TCMi-LTC (i = 1〜6) OOFODU: ODU-OOF/LOF OOMODU: ODU-OOM/LOM AISC: Client-AIS CSF: CSF FSF: FSF FSD: FSD BSF: BSF BSD: BSD LOS: LOS *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:TYPE OOF`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:TYPE?
説明	生成されるアラームの種類またはエラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<aerrortype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:TYPE?` → `OOF`
注	

15.6.4 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:INSert

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:INSert <insertion>
説明	Stimuliアラーム/エラー挿入モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SINGle BURSt ALTernate RATE ALL *DEFault = SINGle*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:INS SING`
注	SINGleが選択されると，SYST:STIM:INS(2.3.48節参照)によってエラー挿入されます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:INSert?
説明	Stimuliアラーム/エラー挿入モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:INS?` → `SING`
注	

15.6.5 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:BURSt

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:BURSt <frames>
説明	アラームまたはエラーが挿入されるフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4300000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:BURS 1`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:BURSt?
説明	アラームまたはエラーが挿入されるフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:BURS?` → `1`
注	

15.6.6 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:AERRor

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:AERRor <frames>
説明	アラームまたはエラーが挿入されるフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4300000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:AERR 0`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:AERRor?
説明	アラームまたはエラーが挿入されるフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:AERR?` → `0`
注	

15.6.7 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:NORMal

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:NORMal <frames>
説明	アラームまたはエラーが挿入されないフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=4300000, DEFault=1* *DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:NORM 1`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:NORMal?
説明	アラームまたはエラーが挿入されないフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:NORM?` → `1`
注	

15.6.8 OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:RATE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:RATE <rate>
説明	エラーの挿入比率を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<rate> = <CHARACTER PROGRAM DATA> R1E2: 1.0E-2 R1E3: 1.0E-3 R1E4: 1.0E-4 R1E5: 1.0E-5 R1E6: 1.0E-6 R1E7: 1.0E-7 R1E8: 1.0E-8 R1E9: 1.0E-9 R1E10: 1.0E-10 *DEFault = R1E9*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:RATE R1E9`
注	挿入モードが比率の場合に利用できます。 エラーの種類によっては利用できないエラー比率もあります。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:AEINsert:RATE?
説明	エラーの挿入比率を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<rate> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:RATE?` → `R1E9`
注	

15.6.9 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:LEVel

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:LEVel <odutype>
説明	ポインタを調整するためのODUタイプを選択します。 OPUkの場合のみ，AMPまたはBMPにマッピングすることができます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<odutype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODU2: ODU2 ODU1: ODU1 ODU0: ODU0 ODU2E: ODU2e ODU3: ODU3 ODU3E1: ODU3e1 *DEFault = ODU2*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:JUST:LEV ODU2`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:LEVel?
説明	ポインタを調整するためのODUタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<odutype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:JUST:LEV?` → `ODU2`
注	

15.6.10 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:BURSt

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:BURSt <frames>
説明	時間の経過に伴って該当方向にポインタを移動するカウント数を指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=100, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:JUST:BURS 1`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:BURSt?
説明	時間の経過に伴って該当方向にポインタを移動するカウント数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:JUST:BURS?` → `1`
注	

15.6.11 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:MOVement

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:MOVement <count>
説明	OTNのポインタ動作シーケンスを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<count> = <CHARACTER PROGRAM DATA> POS1: Positive (+1) POS2: Positive (+2) POS3: Positive (+3) NEG1: Negative (-1) NEG2: Negative (-2) *DEFault = POS1*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:JUST:MOV POS1`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:JUSTification:MOVement?
説明	OTNのポインタ動作シーケンスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<count> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:JUST:MOV?` → `POS1`
注	

15.6.12 OTN:STIMuli:TX<Pt>:JMOVe

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:JMOVe
説明	指示した位置にOTNポインタを移動します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:JMOV`
注	

15.6.13 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FREQuency:OFFSet

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FREQuency:OFFSet <offset>
説明	クロックソースの周波数オフセットを設定します。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> MT1000A: *MINimum=-50, MAXimum=50, DEFault=0* MT1100A, MT1040A: *MINimum=-200.0, MAXimum=200.0, DEFault = 0.0*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:FREQ:OFFS 0`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FREQuency:OFFSet?
説明	クロックソースの周波数オフセット（ppm）を問い合わせます。 単位: ppm
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	MT1000A: <offset> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> MT1100A, MT1040A: <offset> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	MT1000A: `OTN:STIM:TX1:FREQ:OFFS?` → `0` MT1100A, MT1040A: `OTN:STIM:TX1:FREQ:OFFS?` → `0.0`
注	

15.6.14 OTN:STIMuli:TX<Pt>:PAYLoad:OFFSet<stage>

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:PAYLoad:OFFSet<stage> <offset>
説明	ペイロードオフセットを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> =ステージ（1〜4）
	<offset> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=-150, MAXimum=150, DEFault=0* ODU2/ODU1: -65.6〜65.6 ステップ 0.1ppm ODTU12: -113.6〜83.3 ステップ 0.1ppm ODTU01: -131.3〜65.0 ステップ 0.1ppm ODTUk.xx (GMP): -150.0〜150.0 ステップ 0.1ppm ODU3: -65.6〜65.6 ステップ 0.1ppm ODTU23: -95.8〜101.1 ステップ 0.1ppm ODTU13: -96.3〜101.3 ステップ 0.1ppm *DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:PAYL:OFFS1 0`
注	このパラメータは，GMPまたはAMPが使用される多重化レベルごとに定義します。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:PAYLoad:OFFSet<stage>?
説明	ペイロードオフセットを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> =レベル（1〜4）
レスポンス	<offset> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:PAYL:OFFS1?` → `0`
注	

15.6.15 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:LEVel

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:LEVel <stage>
説明	エラーを挿入するための多重化レベルを指定します。 現在のマッピングパス上にGMPがあるレベルから選択できます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<stage> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ODU2: ODU2 ODU1: ODU1 ODU0: ODU0 ODU3: ODU3 ODU3E2: ODU3e2 ODU4: ODU4 *DEFault = ODU2*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:LEV ODU2`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:LEVel?
説明	エラーを挿入するための多重化レベルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<stage> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:LEV?` → `ODU2`
注	

15.6.16 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:TYPE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:TYPE <aerrortype>
説明	エラーの挿入方法を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<aerrortype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CRC8:CRC8エラー CRC5:CRC5エラー JC1:無効なJC1 JC2:無効なJC2 JC1JC2:無効なJC1およびJC2 *DEFault = CRC8*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:TYPE CRC8`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:TYPE?
説明	エラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<aerrortype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:TYPE?` → `CRC8`
注	

15.6.17 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:INSert

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:INSert <insertion>
説明	Stimuliエラー挿入モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SINGle
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:INS SING`
注	現在利用可能な挿入モードは1つのみです。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:INSert?
説明	Stimuliエラー挿入モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:INS?` → `SING`
注	

15.6.18 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:EBITs

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:EBITs <insertion>
説明	影響を受けるビットを指定する16ビット値を設定します。 エラー項目によっては，下位ビットのみが有効です（たとえば，CRC5では下位5ビットが使用されます）。 そのような場合，指定した値の上位ビットは無視されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000000000000000, MAXimum=#B1111111111111111, DEFault=#B1111111111111111*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:EBIT #B1001000001`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GMP:AEINsert:EBITs?
説明	影響を受けるビットを指定する16ビット値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GMP:AEIN:EBIT?` → `#B1001000001000000`
注	

15.6.19 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:TYPE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:TYPE <aerrortype>
説明	GFP-Tのエラーの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<aerrortype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Off CHEC: cHEC THEC: tHEC SCRC: Super block CRC (only GFP-T) EHEC: eHEC (only GFP-F) FCSE: FCS error (only GFP-F) CMFSIGNAL: CMF Signal (only GFP-F) CMFSYNC: CMF Sync (only GFP-F) *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:TYPE OFF`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:TYPE?
説明	GFP-Tのエラーの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<aerrortype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:TYPE?` → `OFF`
注	

15.6.20 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:INSert

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:INSert <insertion>
説明	GFPエラーの挿入モードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SINGle BURSt ALL *DEFault = SINGle*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:INS SING`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:INSert?
説明	GFPエラーの挿入モードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:INS?` → `SING`
注	

15.6.21 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:EBITs

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:EBITs <insertion>
説明	影響を受けるビットを指定する16ビット値を設定します。 エラー項目によっては，下位ビットのみが有効です（たとえば，CRC5では下位5ビットが使用されます）。 そのような場合，指定した値の上位ビットは無視されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B0000000000000000, MAXimum=#B1111111111111111, DEFault=#B1111111111111111*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:EBIT #B1001000001000000`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:EBITs?
説明	影響を受けるビットを指定する16ビット値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:EBIT?` → `#B1001000001000000`
注	

15.6.22 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:BURSt

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:BURSt <frames>
説明	アラームまたはエラーが挿入されるフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=4300000, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:BURS 1`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:BURSt?
説明	アラームまたはエラーが挿入されるフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:AEIN:BURS?` → `1`
注	

15.6.23 OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:CMF:INTerval

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:CMF:INTerval <interval>
説明	CMF挿入のインターバルタイムを設定します。単位: ms.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interval> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=10, MAXimum=2560, DEFault=10*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:CMF:INT 10`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:GFP:AEINsert:CMF:INTerval?
説明	CMF挿入のインターバルタイムを問い合わせます。単位: ms.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interval> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:GFP:AEIN:CMF:INT?` → `10`
注	

15.6.24 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:TYPE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:TYPE <aerrortype>
説明	FECに挿入するエラーの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<aerrortype> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF: Off O182: O.182ポアソン UNCORRECT: 訂正不能エラー CORRECT: 訂正可能エラー *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:TYPE O182`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:TYPE?
説明	FECに挿入するエラーの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<aerrortype> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:TYPE?` → `O182`
注	

15.6.25 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:INSert

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:INSert?
説明	FECエラーの挿入方法を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA> SINGle RATE
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:INS?` → `RATE`
注	

15.6.26 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:RMANtissa

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:RMANtissa <mantissa>
説明	エラーを挿入する比率の大きさを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mantissa> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 0.1〜9.9（0.1刻み） *MINimum=0.1, MAXimum=9.9, DEFault=1.0*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:RMAN 1.0`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:RMANtissa?
説明	エラーを挿入する比率の大きさを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mantissa> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:RMAN?` → `1.0`
注	

15.6.27 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:REXPnent

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:REXPnent <exponent>
説明	エラーを挿入する比率の指数値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<exponent> = <CHARACTER PROGRAM DATA> R1E2: 1.0E-2 R1E3: 1.0E-3 R1E4: 1.0E-4 R1E5: 1.0E-5 R1E6: 1.0E-6 R1E7: 1.0E-7 R1E8: 1.0E-8 R1E9: 1.0E-9 R1E10: 1.0E-10 *DEFault = R1E9*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:REXP R1E9`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:REXPnent?
説明	エラーを挿入する比率の指数値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<exponent> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:REXP?` → `R1E9`
注	

15.6.28 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:EFAS

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:EFAS <insertion>
説明	フレーム全体に渡ってエラーを含めるのか，FASフィールドを除外するのかを指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> ON: FASフレームが含まれます OFF:FASフレームが含まれません *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:EFAS OFF`
注	エラー項目がO.182で，挿入モードが比率の場合にのみ利用できます。 （比率が2.0E-3を超えている場合に有効です）。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:EFAS?
説明	フレーム全体に渡ってエラーを含めるのか，FASフィールドを除外するのかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:EFAS?` → `0`
注	

15.6.29 OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:SUBRow

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:SUBRow <row>
説明	アラームまたはエラーを挿入するサブローを指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<row> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=16, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:SUBR 1`
注	

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:FEC:AEINsert:SUBRow?
説明	アラームまたはエラーを挿入するサブローを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<row> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:FEC:AEIN:SUBR? → 1`
注	

15.6.30 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:TYPE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:TYPE <type>
説明	LLDアラーム/エラーの挿入種別を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> NONE: No alarm or error ALARM: Insert alarm ERROR: Insert error *DEFault = NONE*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:TYPE ALARM`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:TYPE?
説明	LLDアラーム/エラーの挿入種別を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<row> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:TYPE? → ALARM`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.31 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ALARm

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ALARm <type>
説明	アラームの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OOFLLD: OOF/LOF OOR: OOR/LOR *DEFault = OOFLLD*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:ALAR OOFLLD`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ALARm?
説明	アラームの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<row> = <CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:ALAR?` → `OOFLLD`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.32 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ERRor

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ERRor <type>
説明	エラーの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FASLLD: FAS-LLD MFASLLD: MFAS-LLD LLMLLD: LLM-LLD *DEFault = FASLLD*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:ERR FASLLD`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:ERRor?
説明	エラーの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:ERR?` → `FASLLD`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.33 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:INSert

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:INSert <insertion>
説明	挿入のモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<insertion> = <CHARACTER PROGRAM DATA> BURSt ALTernate ALL *DEFault = ALL*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:INS ALL`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:INSert?
説明	挿入のモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<insertion> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:INS?` → `ALL`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.34 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:BURSt

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:BURSt <frames>
説明	バースト内のフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1〜215000（1刻み）
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:BURS 1`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:BURSt?
説明	バースト内のフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<NUMERIC PROGRAM DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:BURS?` → `1`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.35 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:AERRor

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:AERRor <frames>
説明	エラー/アラームのAlternateにおけるフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 0〜215000（1刻み）
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:AERR 0`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:AERRor?
説明	エラー/アラームのAlternateにおけるフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:AERR?` → `0`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.36 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:NORMal

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:NORMal <frames>
説明	通常のAlternateにおけるフレームの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frames> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1〜215000（1刻み）
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:NORM 1`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:NORMal?
説明	通常のAlternateにおけるフレームの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frames> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:NORM?` → `1`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.37 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:LANE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:LANE <lane>
説明	ビットが対応するレーンのオン/オフを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000000000000000000, MAXimum=#B11111111111111111111, DEFault=#B10000000000000000000*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:LANE #B1001000001`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:AEINsert:LANE?
説明	ビットが対応するレーンのオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lane> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:AEIN:LANE?` → `#B10010000010000000000`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.38 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:LANE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:LANE <lane>
説明	Txレーンのオン/オフを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<lane> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#B00000000000000000000, MAXimum=#B11111111111111111111, DEFault=#B10000000000000000000*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:SKEW:LANE #B1001000001`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:LANE?
説明	Txレーンのオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lane> = <BINARY NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:SKEW:LANE?` → `#B10010000010000000000`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.39 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:BIT

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:BIT <bit>
説明	スキュービットの数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<bit> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 0〜32000（1刻み）
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:SKEW:BIT 0`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:BIT?
説明	スキュービットの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<NUMERIC PROGRAM DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:SKEW:BIT?` → `0`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.6.40 OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:TYPE

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:TYPE <type>
説明	挿入レーンの種類を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TXLANE:Txレーン PHYSICALLANE:物理レーン *DEFault = TXLANE*
レスポンス	無し
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:SKEW:TYPE TXLANE`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

文法	OTN:STIMuli:TX<Pt>:LLD:SKEW:TYPE?
説明	挿入レーンの種類を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<CHARACTER PROGRAM DATA>
例	`OTN:STIM:TX1:LLD:SKEW:TYPE?` → `TXLANE`
注	このコマンドは40/100Gで使用できます。

15.7 トリビュタリスキャン

15.7.1 OTN:TSCan:STARt

文法	OTN:TSCan:STARt
説明	トリビュタリスキャンを開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`OTN:TSC:STAR`
注	

15.7.2 OTN:TSCan:STOP

文法	OTN:TSCan:STOP
説明	トリビュタリスキャンを停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`OTN:TSC:STOP`
注	

15.7.3 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:NUMBer?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:NUMBer?
説明	ODU2/ODU2eの回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TSC:RX1:ODU2:NUMB?` → `1`
注	

15.7.4 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:GET?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:GET?
説明	ODU2/ODU2eの詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 値は昇順で示されます。つまり，ODU2 #1がリストの1番目に示されます。 0:アラーム/エラー無し 1:アラーム/エラーあり
例	`OTN:TSC:RX1:ODU2:GET?` → `0`
注	

15.7.5 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:DETailed?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU2:DETailed? <number>
説明	
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<number> = ODU2番号（最小値=1，最大値=1）
レスポンス	<selected> = <STRING RESPONSE DAT> RXng {ODU2 Order}，1つの空白文字で区切られる。 RXn = RX1またはRX2 ODU2-order = ODU2#1
	(<alarmserrors>) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`OTN:TSC:RX1:ODU2:DET? 1` → `"RX1 OTU2#1",("PM-BDI","ODU-AIS")`
注	

15.7.6 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:NUMBer?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:NUMBer?
説明	ODU1/ODU1eの回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TSC:RX1:ODU1:NUMB?` → `4`
注	

15.7.7 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:GET?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:GET?
説明	ODU1/ODU1eの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 値は昇順で示されます。つまり，ODU1 #1がリストの1番目に示されます。 0:アラーム/エラー無し 1:アラーム/エラーあり
例	`OTN:TSC:RX1:ODU1:GET?` → `1`
注	

15.7.8 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:SCANning

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:SCANning <number>
説明	スキャン対象のODU1/ODU1eを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<number> = High Order number MINimum=1, MAXimum=4 *MINimum=1, MAXimum=4, DEFault=1*
レスポンス	無し
例	`OTN:TSC:RX1:ODU1:SCAN 2`
注	

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:SCANning?
説明	スキャン対象のODU1/ODU1eを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number>=ハイオーダ番号（1〜4）
例	`OTN:TSC:RX1:ODU1:SCAN?` → `2`
注	

15.7.9 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:DETailed?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU1:DETailed? <number>
説明	ODU1/ODU1eの詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<number> = ODU1番号（最小値=1，最大値=1）
レスポンス	<selected> = <STRING RESPONSE DATA> {RXng {ODU2 Order}，1つの空白文字で区切られる。 RXn = RX1またはRX2 ODU2-order = ODU2#1
	(<alarmserrors>) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`OTN:TSC:RX1:ODU1:DET? 1` → `"RX1 OTU1#1",("PM-BDI","ODU-AIS")`
注	

15.7.10 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:NUMBer?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:NUMBer?
説明	ODU0の回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:TSC:RX1:ODU0:NUMB?` → `2`
注	

15.7.11 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:GET?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:GET?
説明	ODU0の状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> 値は昇順で示されます。つまり，ODU0 #1がリストの1番目に示されます。 0:アラーム/エラー無し 1:アラーム/エラーあり
例	`OTN:TSC:RX1:ODU0:GET?` → `(0,1,1,0)`
注	

15.7.12 OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:DETailed?

文法	OTN:TSCan:RX<Pt>:ODU0:DETailed? <number>
説明	ODU0の詳細なアラームおよびエラー情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<number> = ODU0 number MINimum=1, MAXimum=1
レスポンス	<selected> = <STRING RESPONSE DATA> {RXng {ODU0 Order}，1つの空白文字で区切られる。 RXn = RX1またはRX2 ODU0-order = ODU0#1
	(<alarmserrors>) = <STRING RESPONSE DATA> アラームとエラーのリスト
例	`OTN:TSC:RX1:ODU0:DET? 1` → `"RX1 OTU2#:ODU1#1:ODU0#1",("PM-BDI","ODU-AIS")`
注	

15.8 APS

15.8.1 OTN:APS:RX<Pt>:BEVent

文法	OTN:APS:RX<Pt>:BEVent <event>
説明	リファレンスイベント(開始)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<event> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANYERROR: Any errors LOS: Loss of Signal OTUAIS: OTU-AIS LOF: Loss of Frame OOF: Out of Frame LOM: LOM OOM: OOM SMBIAE: SM-BIAE SMBDI: SM-BDI SMIAE: SM-IAE ODUAIS: ODU-AIS ODUOCI: ODU-OCI ODULCK: ODU-LCK PMBDI: PM-BDI FAS: FAS MFAS: MFAS SMBIP8: SM-BIP8 SMBEI: SM-BEI PMBIP8: PM-BIP8 PMBEI: PM-BEI PERRor: Pattern error LOFLLD: LOF-OTL OOFLLD: OOF-OTL LORLLD: LOR-OTL OORLLD: OOR-OTL FASLLD: FAS-OTL MFASLLD: MFAS-OTL LLMLLD: LLM-OTL *DEFault = LOF*
レスポンス	無し
例	`OTN:APS:RX1:BEV LOF`
注	

文法	OTN:APS:RX<Pt>:BEVent?
説明	リファレンスイベント(開始)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<event> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:BEV?` → `LOF`
注	

15.8.2 OTN:APS:RX<Pt>:EEVent

文法	OTN:APS:RX<Pt>:EEVent <event>
説明	リファレンスイベント(終了)を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<event> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANYERROR: Any errors

次のページに続く...

...前のページから続く

	LOS: Loss of Signal OTUAIS: OTU-AIS LOF: Loss of Frame OOF: Out of Frame LOM: LOM OOM: OOM SMBIAE: SM-BIAE SMBDI: SM-BDI SMIAE: SM-IAE ODUAIS: ODU-AIS ODUOCI: ODU-OCI ODULCK: ODU-LCK PMBDI: PM-BDI FAS: FAS MFAS: MFAS SMBIP8: SM-BIP8 SMBEI: SM-BEI PMBIP8: PM-BIP8 PMBEI: PM-BEI PERRor: Pattern error LOFLLD: LOF-OTL OOFLLD: OOF-OTL LORLLD: LOR-OTL OORLLD: OOR-OTL FASLLD: FAS-OTL MFASLLD: MFAS-OTL LLMLLD: LLM-OTL *DEFault = LOF*
レスポンス	無し
例	`OTN:APS:RX1:EEV LOF`
注	

文法	OTN:APS:RX<Pt>:EEVent?
説明	リファレンスイベント(終了)を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<event> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:EEV?` → `LOF`
注	

15.8.3 OTN:APS:RX<Pt>:PERiod

文法	OTN:APS:RX<Pt>:PERiod <period>
説明	停止トリガによって指定したエラー/アラームが検出されない期間を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<period> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 1,10,100,200,300,400,500,600,700,800,900,1000 単位 ms *DEFault = 1*
レスポンス	無し
例	`OTN:APS:RX1:PER 1`
注	

文法	OTN:APS:RX<Pt>:PERiod?
説明	停止トリガによって指定したエラー/アラームが検出されない期間を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<period> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:PER?` → `1`
注	

15.8.4 OTN:APS:RX<Pt>:MLIMit

文法	OTN:APS:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	時間のしきい値を設定します。 単位: ms.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.000, MAXimum = 10000.000, DEFault = 50.000*
レスポンス	無し
例	`OTN:APS:RX1:MLIM 50.000`
注	

文法	OTN:APS:RX<Pt>:MLIMit?
説明	時間のしきい値を問い合わせます。 単位: ms.
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:MLIM?` → `50.000`
注	

15.8.5 OTN:APS:STARt

文法	OTN:APS:STARt
説明	APS (Automatic Protection Switching) 測定を開始します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`OTN:APS:STAR`
注	

15.8.6 OTN:APS:STOP

文法	OTN:APS:STOP
説明	APS (Automatic Protection Switching) 測定を停止します。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`OTN:APS:STOP`
注	

15.8.7 OTN:APS:RX<Pt>:NUMBer?

文法	OTN:APS:RX<Pt>:NUMBer?
説明	測定されたAPSの発生回数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:NUMB?` → `17`
注	

15.8.8 OTN:APS:RX<Pt>:MTIMe?

文法	OTN:APS:RX<Pt>:MTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最大値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA> リファレンスの最大値を超えた場合は，1が返されます。
例	`OTN:APS:RX1:MTIM?` → `4.000,0`
注	最大測定可能時間は10,000msです。 この値を超える場合は10,000msが返ります。

15.8.9 OTN:APS:RX<Pt>:LTIMe?

文法	OTN:APS:RX<Pt>:LTIMe?
説明	測定されたAPS時間の最小値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:LTIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は10,000msです。 この値を超える場合は10,000msが返ります。

15.8.10 OTN:APS:RX<Pt>:ATIMe?

文法	OTN:APS:RX<Pt>:ATIMe?
説明	測定されたAPS時間の平均値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:ATIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は10,000msです。 この値を超える場合は10,000msが返ります。

15.8.11 OTN:APS:RX<Pt>:CTIMe?

文法	OTN:APS:RX<Pt>:CTIMe?
説明	測定されたAPS時間のカレント値を問い合わせます。 単位: ms
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:APS:RX1:CTIM?` → `4.000`
注	最大測定可能時間は10,000msです。 この値を超える場合は99,999.999msが返ります。

15.9 RTD

この章ではRTD（Round Trip Delay）測定のコマンドについて説明します。
RTDの共通設定コマンドについては，1005ページの 17.1節で説明しています。

15.9.1 OTN:RTD:RX<Pt>:MLIMit

文法	OTN:RTD:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	基準時刻の最大値を設定します。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0, MAXimum = 10000000.0, DEFault = MAXimum*
レスポンス	無し
例	`OTN:RTD:RX1:MLIM 0.0`
注	

文法	OTN:RTD:RX<Pt>:MLIMit?
説明	基準時刻の最大値を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RTD:RX1:MLIM?` → `0.0`
注	

15.9.2 OTN:RTD:RX<Pt>:NUMBer?

文法	OTN:RTD:RX<Pt>:NUMBer?
説明	RTDデータの数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<number> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RTD:RX1:NUMB?` → `2`
注	

15.9.3 OTN:RTD:RX<Pt>:ATIMe?

文法	OTN:RTD:RX<Pt>:ATIMe?
説明	RTDの平均時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<avg> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RTD:RX1:ATIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返ります。

15.9.4 OTN:RTD:RX<Pt>:MTIMe?

文法	OTN:RTD:RX<Pt>:MTIMe?
説明	RTDの最大時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<limit exceeded> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RTD:RX1:MTIM?` → `1.0,0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返ります。

15.9.5 OTN:RTD:RX<Pt>:LTIMe?

文法	OTN:RTD:RX<Pt>:LTIMe?
説明	RTDの最小時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RTD:RX1:LTIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，最大測定可能時間が返ります。

15.9.6 OTN:RTD:RX<Pt>:CTIMe?

文法	OTN:RTD:RX<Pt>:CTIMe?
説明	RTDのカレント時間を問い合わせます。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<min> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`OTN:RTD:RX1:CTIM?` → `1.0`
注	最大測定可能時間よりも長い時間の場合は，99999999.9 usが返ります。

Chapter 16

光モジュール

16.1 ステータス

16.1.1 PMODule:STATus:PORT<Pt>:PRESent?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:PRESent?
説明	選択した光モジュールの現在の状態に関する情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<present> = <STRING レスポンス DATA> "OK": モジュールが存在し，準備ができています。 "N/A": ポートがオフ，またはモジュールが存在しないか準備ができていません。
例	`PMOD:STAT:PORT1:PRES?` → `"OK"`
注	

16.1.2 PMODule:STATus:PORT<Pt>:VENDor?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:VENDor?
説明	選択した光モジュールのベンダに関する情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<vendor> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:VEND?` → `"COMPANY"`
注	

16.1.3 PMODule:STATus:PORT<Pt>:WAVelength?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:WAVelength?
説明	選択した光モジュールの波長に関する情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<wavelength> = <STRING レスポンス DATA> <wavelength max>,<wavelength min> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:WAV?` → `"1310 nm"` `PMOD:STAT:PORT1:WAV?` → `"1310 nm,1295 nm"`
注	レスポンスのフォーマットは光モジュールによって異なります。 CFP, CFP2, CFP4: <wavelength max>,<wavelength min> その他: <wavelength>

16.1.4 PMODule:STATus:PORT<Pt>:BRATe?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:BRATe?
説明	選択した光モジュールのビットレートに関する情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<bitrate> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:BRAT?` → `"2500 Mbps"`
注	

16.1.5 PMODule:STATus:PORT<Pt>:COMPliance?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:COMPliance?
説明	選択した光モジュールのコンプライアンスに関する情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<compliance>{ ,<compliance>}* = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:COMP?` → `"10G Base-LR","VSR2000-3R2","VSR2000-3R2F"`
注	

16.1.6 PMODule:STATus:PORT<Pt>:PNUMber?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:PNUMber?
説明	選択した光モジュールの部品番号に関する情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<partnumber> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:PNUM?` → `"ABC123"`
注	

16.1.7 PMODule:STATus:PORT<Pt>:REVision?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:REVision?
説明	選択した光モジュールのリビジョンに関する情報を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<revision> = <STRING レスポンス DATA> <MSA version>,<HW version>,<SW version> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:REV?` →`"1A"` `PMOD:STAT:PORT1:REV?` → `"2.0,1.0,1.0"`
注	レスポンスのフォーマットは光モジュールによって異なります。 CFP, CFP2, CFP4: <MSA version>,<HW version>,<SW version> その他: <revision>

16.1.8 PMODule:STATus:PORT<Pt>:SNUMber?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:SNUMber?
説明	選択した光モジュールのベンダが発行するシリアル番号を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<serialnumber> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:SNUM?` → `"ABC123"`
注	

16.1.9 PMODule:STATus:PORT<Pt>:DATE?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:DATE?
説明	選択した光モジュールのベンダデイトコードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<date> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:DATE?` → `"2000-01-01"`
注	

16.1.10 PMODule:STATus:PORT<Pt>:LOT?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:LOT?
説明	選択した光モジュールのベンダのロット特定コードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<lot> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:LOT?` → `""`
注	

16.1.11 PMODule:STATus:PORT<Pt>:TPOWer?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:TPOWer?
説明	選択したモジュールのTx総出力を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<total_power>{,<lane_n_power>}* = <STRING レスポンス DATA> 光モジュールがマルチレーンを持っている場合は<lane_n_power>を返します。
例	`PMOD:STAT:PORT1:TPOW?` → `"-1.00dBm"`
注	

16.1.12 PMODule:STATus:PORT<Pt>:RPOWer?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:RPOWer?
説明	選択した光モジュールのRx総出力を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<total_power>{,<lane_n_power>}* = <STRING レスポンス DATA> 光モジュールがマルチレーンを持っている場合は<lane_n_power>を返します。
例	`PMOD:STAT:PORT1:RPOW?` → `"-40.00dBm"`
注	

16.1.13 PMODule:STATus:PORT<Pt>:STATus?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:STATus?
説明	選択した光モジュールのステータスを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<status> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:STAT?` → `"Data Ready"`
注	

16.1.14 PMODule:STATus:PORT<Pt>:GALarm?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:GALarm?
説明	選択した光モジュールのグローバルアラームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<galarm> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:GAL?` → `"0"`
注	このコマンドはCFP, CFP2, およびCFP4に対して使用できます。

16.1.15 PMODule:STATus:PORT<Pt>:PALarm?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:PALarm?
説明	選択したモジュールのプログラマブルアラームを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<palarm> = <STRING レスポンス DATA>
例	`PMOD:STAT:PORT1:PAL?` → `"0,0,0"`
注	このコマンドはCFP, CFP2, およびCFP4に対して使用できます。

16.1.16 PMODule:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:AESummary[:EVENt]?
説明	物理層のアラーム/エラーサマリイベントレジスタを問い合わせます。 このイベントレジスタの内容は，STATus:INTerface:PORT<Pt>:CONDition レジスタの DB10にサマリが表示されます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC レスポンス DATA> DB1 (1) =アラームサマリ DB2 - DB16 =未使用
例	`PMOD:STAT:PORT1:AES?` → `1`
注	このコマンドはCFP, CFP2, およびCFP4に対して使用できます。

16.1.17 PMODule:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:AESummary:CONDition?
説明	物理層のアラーム/エラーサマリコンディションレジスタを問い合わせます。 DB1はPMODule:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]?のサマリです。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC レスポンス DATA> DB1 (1) =アラームサマリ DB2 - DB16 =未使用
例	`PMOD:STAT:PORT1:AES:COND?`
注	このコマンドはCFP, CFP2, およびCFP4に対して使用できます。

16.1.18 PMODule:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:ALARm[:EVENt]?
説明	アラームイベントレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC レスポンス DATA> DB1 (1) = Module is not present DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = Global Alarm DB4 (8) = Programmable alarm 1 DB5 (16) = Programmable alarm 2 DB6 (32) = Programmable alarm 3 DB7 - DB16 = 未使用
例	`PMOD:STAT:PORT1:ALAR?`
注	このコマンドはCFP, CFP2, およびCFP4に対して使用できます。

16.1.19 PMODule:STATus:PORT<Pt>:ALARm:CONDition?

文法	PMODule:STATus:PORT<Pt>:ALARm:CONDition?
説明	アラームコンディションレジスタを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<register> = <NR1 NUMERIC レスポンス DATA> DB1 (1) = Module is not present DB2 (2) = 未使用 DB3 (4) = Global Alarm DB4 (8) = Programmable alarm 1 DB5 (16) = Programmable alarm 2 DB6 (32) = Programmable alarm 3 DB7 - DB16 = 未使用
例	`PMOD:STAT:PORT1:ALAR:COND?`
注	このコマンドはCFP, CFP2, およびCFP4に対して使用できます。

16.2 MDIO

16.2.1 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:WRITe

文法	PMODule:PORT<Pt>:MDIO:WRITe <addr>,<data>[,<trans>]
説明	MDIOの書き込み。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<addr> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000*
	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000*
	<trans> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 0 : TX 1 : RX *DEFault = 0*
例	`PMOD:PORT1:MDIO:WRIT #H1234, #HFFFF`
注	このコマンドはV3.00以降で使用できます。 CFP, CFP2, CFP4のインタフェースに対応しています。

16.2.2 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:READ?

文法	PMODule:PORT<Pt>:MDIO:READ? <addr>[,<trans>]
説明	MDIOの読み込み。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<addr> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000*
	<trans> = <NUMERIC PROGRAM DATA> 0 : TX 1 : RX *DEFault = 0*
レスポンス	<register> = <HEXADECIMAL NUMERIC レスポンス DATA>
例	`PMOD:PORT1:MDIO:READ? #H1234, 0` → `#HFFFF`
注	このコマンドはV3.00以降で使用できます。 CFP, CFP2, CFP4のインタフェースに対応しています。

16.3 I2C

16.3.1 PMODule:PORT<Pt>:I2C:WRITe

文法	PMODule:PORT<Pt>:I2C:WRITe <page>,<addr>,<data>[,<memory>]
説明	I2Cの書き込み。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<page> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H00, MAXimum=#H03, DEFault=#H00*
	<addr> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000*
	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000* *DEFault = 0*
	#HA0 or #HA2 : SFP Memory Address. *DEFault = #A0*
例	`PMOD:PORT1:I2C:WRIT #H00, 12, #HFF`
注	このコマンドはV7.02以降で使用できます。 SFP, SFP+, SFP28, QSFP+, QSFP28, QSFP28 Adptのインターフェースに対応しています。

16.3.2 PMODule:PORT<Pt>:I2C:READ?

文法	PMODule:PORT<Pt>:I2C:READ? <page>,<addr>[,<memory>]
説明	I2Cの読み込み。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<page> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H00, MAXimum=#H03, DEFault=#H00*
	<addr> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000* *DEFault = 0*
	<memory> = <NUMERIC PROGRAM DATA> #HA0 or #HA2 : SFP Memory Address. *DEFault = #A0*
レスポンス	<register> = <HEXADECIMAL NUMERIC レスポンス DATA>
例	`PMOD:PORT1:I2C:READ? #H00, 12` → `#HFFFF`
注	このコマンドはV7.02以降で使用できます。 SFP, SFP+, SFP28, QSFP+, QSFP28, QSFP28 Adptのインターフェースに対応しています。

16.4 CFP2-QSFP28アダプタ

16.4.1 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:ADPT:WRITe

文法	PMODule:PORT<Pt>:MDIO:ADPT:WRITe <addr>,<data>
説明	CFP2-QSFP28アダプタに設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<addr> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000*
	<data> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000*
例	`PMOD:PORT1:MDIO:ADPT:WRIT #H8000,#HFFFF`
注	このコマンドはJ1756A CFP2-QSFP28 Adaptorに対して使用できます。

16.4.2 PMODule:PORT<Pt>:MDIO:ADPT:READ?

文法	PMODule:PORT<Pt>:MDIO:ADPT:READ? <addr>
説明	CFP2-QSFP28アダプタに問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<addr> = <HEXADECIMAL NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=#H0000, MAXimum=#HFFFF, DEFault=#H0000*
レスポンス	<register> = <HEXADECIMAL NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`PMOD:PORT1:MDIO:ADPT:READ? #H8000` → `#HFFFF`
注	このコマンドはJ1756A CFP2-QSFP28 Adaptorに対して使用できます。

16.5 Txリファレンスクロックの出力

16.5.1 PMODule:TOUTput:PORT<Pt>[:ENABle]

文法	PMODule:TOUTput:PORT<Pt>[:ENABle] <enable>
説明	Txリファレンスクロックの出力を有効または無効にします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`PMOD:TOUT:PORT1 ON`
注	Txリファレンスクロックの出力は，同一モジュール上の1つのポートでしか有効にすることができません。 MT1100用のコマンドです。

文法	PMODule:TOUTput:PORT<Pt>[:ENABle]?
説明	Txリファレンスクロックの出力が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN レスポンス DATA>
例	`PMOD:TOUT:PORT1? → 1`
注	MT1100用のコマンドです。

16.5.2 PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:FREQuency

文法	PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:FREQuency <frequency>
説明	該当するモジュール上のTxリファレンスクロック出力の周波数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frequency> = <CHARACTER PROGRAM DATA> DIV16: 1/16 (Txリファレンスクロック出力の周波数を1/16に設定します) DIV64: 1/64 (Txリファレンスクロック出力の周波数を1/64に設定します) *DEFault = DIV16*
レスポンス	無し
例	`PMOD:TOUT:PORT1:FREQ DIV16`
注	本設定は，同一モジュール上の全ポートに適用されます。 MT1100用のコマンドです。

文法	PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:FREQuency?
説明	該当するモジュール上のTxリファレンスクロック出力の周波数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frequency> = <CHARACTER レスポンス DATA>
例	`PMOD:TOUT:PORT1:FREQ? → DIV16`
注	MT1100用のコマンドです。

16.5.3 PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:SYNC:FREQuency

文法	PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:SYNC:FREQuency <frequency>
説明	該当するモジュール上のTxリファレンスクロック出力の周波数を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<frequency> = <CHARACTER PROGRAM DATA> OFF DIV8: 1/8 (同期クロック出力の周波数を1/8に設定します) DIV16: 1/16 (同期クロック出力の周波数を1/16に設定します) *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`PMOD:TOUT:PORT1:SYNC:FREQ DIV16`
注	MU110013A, MU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011A用のコマンドです。 CFP2, QSFP28 Adpt., QSFP+, QSFP28, QSFP-DDまたはOSFP選択時に変更できます。

文法	PMODule:TOUTput:PORT<Pt>:SYNC:FREQuency?
説明	該当するモジュール上のTxリファレンスクロック出力の周波数を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<frequency> = <CHARACTER レスポンス DATA>
例	`PMOD:TOUT:PORT1:SYNC:FREQ?` → `DIV16`
注	MU110013A, MU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011A用のコマンドです。

16.6 tunable SFP

16.6.1 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:CHANnel

文法	PMODule:PORT<Pt>:TSFP:CHANnel <channel>
説明	Tunable SFP において，使用する波長をチャネルで指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<channel> = <NR1 NUMERIC レスポンス DATA> *MINimum=1, MAXimum=65536, DEFault=1*
例	`PMOD:PORT1:TSFP:CHAN 10`
注	このコマンドはV7.03以降で使用できます。

16.6.2 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:CHANnel?

文法	PMODule:PORT<Pt>:TSFP:CHANnel?
説明	Tunable SFP において，使用する波長のチャネルを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<channel> = <NR1 NUMERIC レスポンス DATA>
例	`PMOD:PORT1:TSFP:CHAN?` → `10`
注	このコマンドはV7.03以降で使用できます。

16.6.3 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:WLENgth

文法	PMODule:PORT<Pt>:TSFP:WLENgth <channel>
説明	Tunable SFP において，使用する波長を指定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<channel> = <NR3 NUMERIC レスポンス DATA> *MINimum=1, MAXimum=65536, DEFault=1*
例	`PMOD:PORT1:TSFP:WLEN 1556.55`
注	このコマンドはV7.03以降で使用できます。

16.6.4 PMODule:PORT<Pt>:TSFP:WLENgth?

文法	PMODule:PORT<Pt>:TSFP:WLENgth?
説明	Tunable SFP において，使用する波長を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<channel> = <NR3 NUMERIC レスポンス DATA>
例	`PMOD:PORT1:TSFP:WLEN?` → `1556.55`
注	このコマンドはV7.03以降で使用できます。

16.7 Transceiver settings - CFP2-QSFP28 Adaptor

16.7.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN:TRACking <enable>
説明	送信側アッテネータのトラッキングが有効か無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:ATTN:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN:TRACking?
説明	送信側アッテネータのトラッキングが有効か無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:ATTN:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.7.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側アッテネータに対する値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:ATTN (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:ATTN?
説明	送信側アッテネータに対する値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:ATTN?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.7.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのPreに対するトラッキングが有効か無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:PRE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE:TRACking?
説明	送信側エンファシスのPreに対するトラッキングが有効か無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:PRE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.7.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側エンファシスのPreに対する値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:PRE?
説明	送信側エンファシスのPreに対する値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:PRE?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.7.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのPostに対するトラッキングが有効か無効を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:POST:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST:TRACking?
説明	送信側エンファシスのPostに対するトラッキングが有効か無効を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:POST:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.7.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側エンファシスのPostに対する値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:POST (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:TX:POST?
説明	送信側エンファシスのPostに対する値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:TX:POST?` → (0)
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.7.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EAUTo

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EAUTo <enable>
説明	受信側のイコライザの自動設定が有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:EAUTO OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EAUTo?
説明	受信側のイコライザの自動設定が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:EAUTO?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

16.7.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer:TRACking <enable>
説明	受信側のイコライザのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:EQU:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer:TRACking?
説明	受信側のイコライザのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:EQU:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

16.7.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	受信側のイコライザの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:EQU (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:EQUalizer?
説明	受信側のイコライザの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:EQU?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.7.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:RESTore

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:RESTore
説明	受信側イコライザを初期化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:REST`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.7.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:AUTotune

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:RX:AUTotune
説明	受信側イコライザを自動チューニングします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:RX:AUT`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.7.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:Q28Adpt:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:Q28A:DEF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.8 Transceiver settings - CFP2

16.8.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN:TRACking <enable>
説明	送信側アッテネータのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:ATTN:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN:TRACking?
説明	送信側アッテネータのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:ATTN:TRAC? → OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.8.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側アッテネータの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:ATTN (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:ATTN?
説明	送信側アッテネータの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:ATTN? → (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.8.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのPreに対するトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:PRE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE:TRACking?
説明	送信側エンファシスのPreに対するトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:PRE:TRAC? → OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.8.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側エンファシスのPreの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:PRE?
説明	送信側エンファシスのPreの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:PRE? → (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.8.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのPostに対するトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:POST:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST:TRACking?
説明	送信側エンファシスのPostに対するトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:POST:TRAC? → OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.8.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側エンファシスのPostの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:POST (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:TX:POST ?
説明	送信側エンファシスのPostの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:TX:POST?` → (0)
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.8.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EAUTo

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EAUTo <enable>
説明	受信側のイコライザの自動設定が有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:EAUTO OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EAUTo?
説明	受信側のイコライザの自動設定が有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:EAUTO?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

16.8.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer:TRACking <enable>
説明	受信側のイコライザのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:EQU:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer:TRACking?
説明	受信側のイコライザのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:EQU:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。

16.8.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	受信側のイコライザの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:EQU (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:EQUalizer?
説明	受信側のイコライザの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:EQU?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 本コマンドはMU110013Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.8.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:RESTore

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:RESTore
説明	受信側イコライザを初期化します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:REST`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.8.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:AUTotune

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:RX:AUTotune
説明	受信側イコライザを自動チューニングします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:RX:AUT`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.8.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP2:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP2:DEF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.9 Transceiver settings - CXP

16.9.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD:TRACking <enable>
説明	送信側VODのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:VOD:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD:TRACking?
説明	送信側VODのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:VOD:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.9.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.9.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのFirstのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:FIRS:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt:TRACking?
説明	送信側エンファシスのFirstのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:FIRS:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.9.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]
説明	送信側エンファシスのFirstを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:FIRS (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:FIRSt?
説明	送信側エンファシスのFirstを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:FIRS?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.9.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのPreのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:PRE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE:TRACking?
説明	送信側エンファシスのPreのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:PRE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.9.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]
説明	送信側エンファシスのPreを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:PRE?
説明	送信側エンファシスのPreを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:PRE?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.9.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのSecondのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:SEC:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond:TRACking?
説明	送信側エンファシスのSecondのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:SEC:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.9.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]
説明	送信側エンファシスのSecondを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:SEC (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:TX:SECond?
説明	送信側エンファシスのSecondを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:TX:SEC?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.9.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol:TRACking <enable>
説明	受信側Controlのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:CONT:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol:TRACking?
説明	受信側Controlのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:CONT:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.9.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]
説明	受信側Controlの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:CONT (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:CONTrol?
説明	受信側Controlの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:CONT?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.9.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain:TRACking <enable>
説明	受信側DC Gainのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:DCG:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain:TRACking?
説明	受信側DC Gainのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:DCG:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.9.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]
説明	受信側DC Gainの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>), }* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:DCG (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:RX:DCGain?
説明	受信側DC Gainの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>), }* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:RX:DCG? → (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.9.13 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CXP:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CXP:DEF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.10 Transceiver settings - CFP

16.10.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD:TRACking <enable>
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:VOD:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD:TRACking?
説明	送信側VODのトラッキングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:VOD:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.10.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data> [,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]]
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

16.10.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのFirstのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:FIRS:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt:TRACking?
説明	送信側エンファシスのFirstのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:FIRS:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.10.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data> [,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]]
説明	送信側エンファシスの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:FIRS (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:FIRSt?
説明	送信側エンファシスのFirstの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:FIRS?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

16.10.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのPreのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:PRE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE:TRACking?
説明	送信側エンファシスのPreのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:PRE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.10.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data> [,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]]
説明	送信側エンファシスのPreの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:PRE?
説明	送信側エンファシスのPreの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:PRE? → (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

16.10.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのSecondのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:SEC:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond:TRACking?
説明	送信側エンファシスのSecondのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:SEC:TRAC? → OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.10.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data> [,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]]
説明	送信側エンファシスのSecondの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:SEC (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:TX:SECond?
説明	送信側エンファシスのSecondの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:TX:SEC?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

16.10.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol:TRACking <enable>
説明	受信側Controlのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:CONT:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol:TRACking?
説明	受信側Controlのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:CONT:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.10.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data> [,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]]
説明	受信側Controlの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:CONT (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:CONTrol?
説明	受信側Controlの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:CONT?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

16.10.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain:TRACking <enable>
説明	受信側DC Gainのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:DCG:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain:TRACking?
説明	受信側DC Gainのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:DCG:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.10.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data> [,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>,<Lane8 Data>,<Lane9 Data>]]
説明	受信側DC Gainの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>), }* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:DCG (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:RX:DCGain?
説明	受信側DC Gainの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>), }* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:RX:DCG?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。 レーン数はトラフィックレートに依存します。

16.10.13 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP:DEF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.11 Transceiver settings - QSFP

16.11.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD:TRACking <enable>
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:VOD:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD:TRACking?
説明	送信側VODのトラッキングを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:VOD:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.11.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのFirstのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:FIRS:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt:TRACking?
説明	送信側エンファシスのFirstのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:FIRS:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.11.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側エンファシスの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:FIRS (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:FIRSt?
説明	送信側エンファシスのFirstの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:FIRS? → (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのPreのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:PRE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE:TRACking?
説明	送信側エンファシスのPreのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:PRE:TRAC? → OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.11.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側エンファシスのPreの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:PRE?
説明	送信側エンファシスのPreの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:PRE?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond:TRACking <enable>
説明	送信側エンファシスのSecondのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:SEC:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond:TRACking?
説明	送信側エンファシスのSecondのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:SEC:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.11.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側エンファシスのSecondの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:SEC (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:SECond?
説明	送信側エンファシスのSecondの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:SEC?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol:TRACking <enable>
説明	受信側Controlのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:CONT:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol:TRACking?
説明	受信側Controlのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:CONT:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.11.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	受信側Controlの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:CONT (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:CONTrol?
説明	受信側Controlの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:CONT?` → `(0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.11 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain:TRACking <enable>
説明	受信側DC Gainのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DCG:TRAC OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain:TRACking?
説明	受信側DC Gainのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DCG:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.11.12 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	受信側DC Gainの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DCG (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効の場合は，レーン0の値のみを入力してください。 トラッキングが無効の場合，すべてのレーンに対するパラメータを入力してください。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DCGain?
説明	受信側DC Gainの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DCG? → (0)`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.13 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST:TRACking <enable>
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:POST:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST:TRACking?
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:POST:TRAC? → OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.11.14 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側Postの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:POST (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:TX:POST?
説明	送信側Postの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:TX:POST?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.15 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE:TRACking <enable>
説明	受信側DFEのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DFE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE:TRACking?
説明	受信側DFEのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DFE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.11.16 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	受信側DFEの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DFE (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:RX:DFE?
説明	受信側DFEの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:RX:DFE?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.11.17 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP:DEF`
注	本コマンドは V7.05以降でのみ有効です。

16.12 Transceiver settings - SFP28

16.12.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:VOD <Lane0 Data>
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.12.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:PRE <Lane0 Data>
説明	送信側Preの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:PRE?
説明	送信側Preの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:TX:PRE?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.12.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:POST <Lane0 Data>
説明	送信側Postの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:TX:POST (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:TX:POST?
説明	送信側Postの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:TX:POST?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.12.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:RX:DFE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:RX:DFE <Lane0 Data>
説明	受信側DFEの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:RX:DFE (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:RX:DFE?
説明	受信側DFEの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:RX:DFE?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.12.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:SFP28:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:SFP28:DEF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.13 Transceiver settings - CFP4

16.13.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD:TRACking <enable>
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:VOD:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD:TRACking?
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:VOD:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

16.13.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.13.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE:TRACking <enable>
説明	送信側Preのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:PRE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE:TRACking?
説明	送信側Preのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:PRE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

16.13.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側Preの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:PRE?
説明	送信側Preの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.13.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST:TRACking <enable>
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:POST:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST:TRACking?
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:POST:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

16.13.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側Postの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:POST (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:TX:POST?
説明	送信側Postの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:TX:POST?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.13.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE:TRACking <enable>
説明	受信側DFEのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:RX:DFE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE:TRACking?
説明	受信側DFEのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:RX:DFE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

16.13.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	受信側DFEの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:RX:DFE (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:RX:DFE
説明	受信側DFEの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:RX:DFE?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.13.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:CFP4:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:CFP4:DEF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011Aでのみ有効です。

16.14 Transceiver settings - QSFP28

16.14.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD:TRACking <enable>
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:VOD:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD:TRACking?
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:VOD:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.14.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.14.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE:TRACking <enable>
説明	送信側Preのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:PRE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE:TRACking?
説明	送信側Preのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:PRE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.14.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側Preの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:PRE (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:PRE?
説明	送信側Preの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:PRE?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.14.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST:TRACking <enable>
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:POST:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST:TRACking?
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:POST:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.14.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	送信側Postの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:POST (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:TX:POST?
説明	送信側Postの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:TX:POST?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.14.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE:TRACking <enable>
説明	受信側DFEのトラッキングが有効かどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:RX:DFE:TRAC OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE:TRACking?
説明	受信側DFEのトラッキングが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:RX:DFE:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.14.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>]
説明	受信側DFEの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:RX:DFE (0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:RX:DFE?
説明	受信側DFEの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:RX:DFE?` → `(0)`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.14.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QSFP28:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QSFP28:DEF`
注	本コマンドは V8.00以降のMU100011A, MU104014A, MU104015AまたはMU104011Aでのみ有効です。

16.15 Transceiver settings - QSFP-DD

16.15.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD:TRACking <enable>
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:VOD:TRAC OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD:TRACking?
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:VOD:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

16.15.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.15.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1:TRACking <enable>
説明	送信側Pre1のトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE1:TRAC OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1:TRACking?
説明	送信側Pre1のトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE1:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

16.15.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1 <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側Pre1の値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE1 (0)`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE1?
説明	送信側Pre1の値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE1? → (0)`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.15.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2:TRACking <enable>
説明	送信側Pre2のトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE2:TRAC OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2:TRACking?
説明	送信側Pre2のトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE2:TRAC? → OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

16.15.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2 <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側Pre2の値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE2 (0)`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRE2?
説明	送信側Pre2の値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PRE2?` → (0)
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.15.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST:TRACking <enable>
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:POST:TRAC OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST:TRACking?
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:POST:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

16.15.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側Postの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:POST` (0)
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:POST?
説明	送信側Postの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:POST?` → (0)
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.15.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRECoding

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRECoding <enable>
説明	送信側Precodingの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PREC ON`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014AでのEthernetアプリケーションでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:TX:PRECoding?
説明	送信側Precodingの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:TX:PREC?` → `OFF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014AでのEthernetアプリケーションでのみ有効です。

16.15.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:QDD:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:QDD:DEF`
注	本コマンドは V11.00以降のMU104014Aでのみ有効です。

16.16 Transceiver settings - OSFP

16.16.1 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD:TRACking <enable>
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:VOD:TRAC OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD:TRACking?
説明	送信側VODのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:VOD:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

16.16.2 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側VODの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:VOD (0)`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:VOD?
説明	送信側VODの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:VOD?` → `(0)`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.16.3 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1:TRACking <enable>
説明	送信側Pre1のトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE1:TRAC OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1:TRACking?
説明	送信側Pre1のトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE1:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

16.16.4 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1 <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側Pre1の値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE1 (0)`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE1?
説明	送信側Pre1の値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE1?` → `(0)`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.16.5 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2:TRACking <enable>
説明	送信側Pre2のトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE2:TRAC OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2:TRACking?
説明	送信側Pre2のトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE2:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

16.16.6 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2 <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側Pre2の値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE2 (0)`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRE2?
説明	送信側Pre2の値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PRE2?` → (0)
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.16.7 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST:TRACking

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST:TRACking <enable>
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:POST:TRAC OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST:TRACking?
説明	送信側Postのトラッキングが有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:POST:TRAC?` → `OFF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

16.16.8 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST <Lane0 Data> [,<Lane1 Data>,<Lane2 Data>,<Lane3 Data>,<Lane4 Data>,<Lane5 Data>,<Lane6 Data>,<Lane7 Data>]
説明	送信側Postの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA> 表示形式: 数値リスト
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:POST` (0)
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:POST?
説明	送信側Postの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	{(<value>),}* = <EXPRESSION PROGRAM DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:POST?` → (0)
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。 トラッキングが有効な場合には，レーン0の値のみ出力されます。 トラッキングが無効の場合は，すべてのレーンのパラメータが出力されます。

16.16.9 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRECoding

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRECoding <enable>
説明	送信側Precodingの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PREC ON`
注	本コマンドは MU104015AでのEthernetアプリケーションでのみ有効です。

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:TX:PRECoding?
説明	送信側Precodingの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:TX:PREC?` → `1`
注	本コマンドは MU104015AでのEthernetアプリケーションでのみ有効です。

16.16.10 PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:DEFault

文法	PMODule:PORT<Pt>:TRANsceiver:OSFP:DEFault
説明	トランシーバの設定をデフォルトに戻します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
例	`PMOD:PORT1:TRAN:OSFP:DEF`
注	本コマンドは MU104015Aでのみ有効です。

Chapter 17

アプリケーション共通の設定

17.1 RTD

以下のコマンドは断りが無い限り，すべてのRTDアプリケーション (OTNRTD,SDH,SONETRTD) で有効です。

17.1.1 RTD:MODE

文法	RTD:MODE <mode>
説明	測定モードを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SINGle REPeat *DEFault = REPeat*
レスポンス	無し
例	`RTD:MODE REP`
注	

文法	RTD:MODE?
説明	測定モードを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`RTD:MODE?` → `REP`
注	

17.1.2 RTD:PERiod

文法	RTD:PERiod <period>
説明	測定周期を設定します。
パラメータ	<period> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MS500: 500 ミリ秒 SEC1: 1 秒 SEC2: 2 秒 SEC5: 5 秒 SEC10: 10 秒 *DEFault = SEC1*
レスポンス	無し
例	`RTD:PER SEC1`
注	

文法	RTD:PERiod?
説明	測定周期を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<period> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`RTD:PER?` → `SEC1`
注	

17.1.3 RTD:IFMData

文法	RTD:IFMData <ignore>
説明	
パラメータ	<ignore> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`RTD:IFMD OFF`
注	

文法	RTD:IFMData?
説明	
パラメータ	無し
レスポンス	<ignore> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`RTD:IFMD?` → `0`
注	

17.1.4 RTD:PDH:RX<Pt>:MLIMit

文法	RTD:PDH:RX<Pt>:MLIMit <max>
説明	PDHインタフェースの最大参照時間を設定します。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<max> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.0, MAXimum = 10000000.0, DEFault = MAXimum*
レスポンス	無し
例	`RTD:PDH:RX1:MLIM 0.0`
注	本コマンドはRTD_OTNでは無効です。

文法	RTD:PDH:RX<Pt>:MLIMit?
説明	PDHインタフェースの最大参照時間を設定します。 単位: us
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<max> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`RTD:PDH:RX1:MLIM?` → `0.0`
注	本コマンドはRTD_OTNでは無効です。

17.2 Hierarchy

17.2.1 HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:TX

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:TX <enable>
説明	OTN Txのハイアラーキをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`HIER:PORT1:OTN:TX ON`
注	

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:TX?
説明	OTN Txのハイアラーキの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`HIER:PORT1:OTN:TX? → 1`
注	

17.2.2 HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:RX

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:RX <enable>
説明	OTN Txのハイアラーキをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`HIER:PORT1:OTN:RX ON`
注	

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:OTN:RX?
説明	OTN Rxのハイアラーキの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`HIER:PORT1:OTN:RX? → 1`
注	

17.2.3 HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:TX

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:TX <enable>
説明	SDH Txのハイアラーキをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`HIER:PORT1:SDH:TX ON`
注	

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:TX?
説明	SDH Txのハイアラーキの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`HIER:PORT1:SDH:TX? → 1`
注	

17.2.4 HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:RX

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:RX <enable>
説明	SDH Rxのハイアラーキをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`HIER:PORT1:SDH:RX ON`
注	

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:SDH:RX?
説明	SDH Rxのハイアラーキの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`HIER:PORT1:SDH:RX?` → `1`
注	

17.2.5 HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:TX

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:TX <enable>
説明	PDH Txのハイアラーキをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`HIER:PORT1:PDH:TX ON`
注	

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:TX?
説明	PDH Txのハイアラーキの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`HIER:PORT1:PDH:TX?` → `1`
注	

17.2.6 HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:RX

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:RX <enable>
説明	PDH Rxのハイアラーキをオン/オフします。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス 無し	
例 `HIER:PORT1:PDH:RX ON`	
注	

文法	HIERarchy:PORT<Pt>:PDH:RX?
説明	PDH Rxのハイアラーキの状態（オン/オフ）を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`HIER:PORT1:PDH:RX?` → `1`
注	

Chapter 18

測定

18.1 アプリケーションの開始と終了

18.1.1 MEASurement:APPLication?

文法	MEASurement:APPLication?
説明	アプリケーションサーバータイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<application> = <CHARACTER RESPONSE DATA> TP-APS-OTN: OTN自動保護切り替えアプリケーション TP-APS-SDHPDH: SDH/PDH自動保護切り替えアプリケーション TP-APS-SDHPDH-OTN: OTNでのSDH/PDH自動保護切り替えアプリケーション TP-BERT-CPRI: CPRIビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-CPRI-OTN: OTN でのCPRIビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-ETH: イーサネットビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-ETH-OTN: OTNでのイーサネットビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-FC: Fibre Channelビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-FC-OTN: OTNでのFibre Channelビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-OTN: OTNビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-SDHPDH: PDH/SDHビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-SDHPDH-OTN: OTNでのPDH/SDHビットエラーレートテストアプリケーション TP-BERT-ROE: eCPRI/RoEでのビットエラーレートテストアプリケーション TP-CABLE-ETH: イーサネットケーブルテストアプリケーション TP-CHSTAT-ETH: イーサネットのChannel Statアプリケーション TP-DISC-ETH: イーサネットディスカバリーアプリケーション TP-MONGEN-ETH: イーサネット表示/接続アプリケーション TP-MONGEN-ETH-OTN: OTNでのイーサネット表示/接続アプリケーション TP-NOFRAME-DEVICE: No Frame デバイステスト (フレーム無しのビットエラーテスト)アプリケーション TP-PASS-CPRI: CPRI パススルーアプリケーション TP-PASS-ETH: イーサネットパススルーアプリケーション TP-PERF-FC: Fibre Channelパフォーマンステストアプリケーション TP-PERF-FC-OTN: OTNでのFibre Channelパフォーマンステストアプリケーション TP-PING-ETH: イーサネットICMP pingアプリケーション TP-REFL-ETH: イーサネットリフレクタアプリケーション TP-REFL-ETH-OTN: OTNでのイーサネットリフレクタアプリケーション TP-REFL-FC: Fibre Channelリフレクターアプリケーション TP-REFL-FC-OTN: OTNでのFibre Channelリフレクターアプリケーション TP-RFC-ETH: イーサネットRFC-2544テストアプリケーション TP-RFC-ETH-OTN: OTNでのイーサネットRFC-2544テストアプリケーション TP-RFC6349-ETH: イーサネットRFC-6349テストアプリケーション. TP-RTD-OTN: OTNラウンドトリップディレイテストアプリケーション TP-RTD-SDHPDH: SDH/PDHラウンドトリップディレイテストアプリケーション TP-RTD-SDHPDH-OTN: OTNでのSDH/PDHラウンドトリップディレイテストアプリケーション TP-SAT-ETH: イーサネットサービスアクティベーションテストアプリケーション TP-SAT-ETH-OTN: OTNでのイーサネットサービスアクティベーションテストアプリケーション TP-SYNCTEST-ETH: イーサネット同期テストアプリケーション TP-TRACE-ETH: イーサネットトレースルートアプリケーション OTDR-OTDR: Standard OTDRアプリケーション
例	`MEAS:APPL?` → `TP-BERT-ETH`
注	

18.1.2 MEASurement:STARt

文法	MEASurement:STARt
説明	測定を開始します。GUIの [START] ボタンを押したときと同じ動作です。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`MEAS:STAR`
注	

18.1.3 MEASurement:STOP

文法	MEASurement:STOP
説明	実行中の測定を停止します。GUIの [STOP] ボタンを押したときと同じ動作です。
パラメータ	無し
レスポンス	無し
例	`MEAS:STOP`
注	

18.2 設定

18.2.1 MEASurement:SETup:PORT<Pt>:TERMinology

文法	MEASurement:SETup:PORT<Pt>:TERMinology <mode>
説明	SDH用語を使用するか，あるいはSONET用語を使用するかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SONET SDH *DEFault = SDH*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PORT1:TERM SDH`
注	

文法	MEASurement:SETup:PORT<Pt>:TERMinology?
説明	SDH用語を使用するか，あるいはSONET用語を使用するかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PORT1:TERM?` → `SDH`
注	

18.2.2 MEASurement:SETup:SELect

文法	MEASurement:SETup:SELect <interval>
説明	取り出す間隔を選択します。本コマンドの設定後，それぞれのインタフェースに関してIFETchを実行する必要があります。
パラメータ	<interval> = <CHARACTER PROGRAM DATA> TOTal:合計値 CURRent:現在の値 または間隔のインデックス番号。インデックス番号は0から始まります。 *DEFault = TOTal*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:SEL 5`
注	<interval>の最小値・最大値を調べるにはMEAS:INFO:IFIR? と MEAS:INFO:ILAS? を使用してください。 MEAS:INFO:IMIN? と MEAS:INFO:IMAX? はメンテナンスのために残してあります。 MEAS:INFO:IFIR? や MEAS:INFO:ILAS? の代わりに MEAS:INFO:IMIN? や MEAS:INFO:IMAX? を使用すると +1 ずれた値が戻ります。 この設定値は設定・結果ファイルには保存されません。

文法	MEASurement:SETup:SELect?
説明	選択された間隔を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<interval> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:SEL?` → `5`
注	

18.2.3 MEASurement:SETup:ILENgth

文法	MEASurement:SETup:ILENgth <length>
説明	間隔の長さを設定します。
パラメータ	<length> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 1S:1秒 2S:2秒 5S:5秒 10S:10秒 15S:15秒 30S:30秒 1M:1分 5M:5分 10M:10分 15M:15分 30M:30分 1H:1時間 2H:2時間 4H:4時間 6H:6時間 12H:12時間 NONE:間隔なし *DEFault = 5S*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:ILEN 1S`
注	

文法	MEASurement:SETup:ILENgth?
説明	間隔の長さを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<action> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:ILEN?` → `1S`
注	

18.2.4 MEASurement:SETup:STARt

文法	MEASurement:SETup:STARt <action>
説明	測定の開始方法を設定します。
パラメータ	<action> = <CHARACTER PROGRAM DATA> IMMediate:即時に測定を開始 SAT:特定の時刻に測定を開始 *DEFault = IMMediate*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:STAR SAT`
注	特定の開始時刻を設定するには，MEASurement:SETup:STATコマンドを使用します。

文法	MEASurement:SETup:STARt?
説明	測定の開始方法を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<action> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:STAR?` → `SAT`
注	

18.2.5 MEASurement:SETup:STAT

文法	MEASurement:SETup:STAT <year>,<month>,<day>,<hour>,<minute>,<second>
説明	MEASurement:SETup:STARt SATコマンドの開始時刻を設定します。
パラメータ	<year> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1997, MAXimum = 2036*
	<month> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 12*
	<day> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 31*
	<hour> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 23*
	<minute> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 59*
	<second> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 59*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:STAT 2015,7,16,10,11,39`
注	

文法	MEASurement:SETup:STAT?
説明	MEASurement:SETup:STARt SATコマンドの開始時刻を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<year> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<month> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<day> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<hour> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<minute> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<second> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:STAT?` → `2015,7,16,10,11,39`
注	MEASurement:SETup:STARtコマンドにSATパラメータが設定されていない場合は，NaN(1.6.1節)が返されます。

18.2.6 MEASurement:SETup:STOP

文法	MEASurement:SETup:STOP <action>
説明	測定の停止方法を設定します。
パラメータ	<action> = <CHARACTER PROGRAM DATA> MANual:手動で測定を停止 SAT:特定の時刻に測定を停止 DURation:一定の期間後に測定を停止 *DEFault = MANual*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:STOP DUR`
注	特定の停止時刻を設定するには，MEASurement:SETup:SPATコマンドを使用します。

文法	MEASurement:SETup:STOP?
説明	測定の停止方法を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<action> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:STOP?` → `DUR`
注	

18.2.7 MEASurement:SETup:SPAT

文法	MEASurement:SETup:SPAT <year>,<month>,<day>,<hour>,<minute>,<second>
説明	MEASurement:SETup:STOP SATコマンドの停止時刻を設定します。
パラメータ	<year> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1997, MAXimum = 2036*
	<month> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 12*
	<day> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 1, MAXimum = 31*
	<hour> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 23*
	<minute> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 59*
	<second> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 59*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:SPAT 2015,7,16,10,12,39`
注	

文法	MEASurement:SETup:SPAT?
説明	MEASurement:SETup:STOP SATコマンドの停止時刻を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<year> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<month> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<day> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<hour> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<minute> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<second> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:SPAT?` → `2015,7,16,10,12,39`
注	MEASurement:SETup:STOPコマンドにSATパラメータが設定されていない場合は，NaN(1.6.1節)が返されます。

18.2.8 MEASurement:SETup:SDURation

文法	MEASurement:SETup:SDURation <days>,<hours>,<minutes>,<seconds>
説明	MEASurement:SETup:STOP DURコマンドの期間を設定します。
パラメータ	<days> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<hours> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<minutes> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
	<seconds> = <NUMERIC PROGRAM DATA>
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:SDUR 16,0,0,0`
注	

文法	MEASurement:SETup:SDURation?
説明	MEASurement:SETup:STOP DURコマンドの期間を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<days> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<hours> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<minutes> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
	<seconds> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:SDUR?` → `16,0,0,0`
注	期間が定義されていない場合，またはMEASurement:SETup:STOPコマンドにDURパラメータが設定されていない場合は，NaN(1.6.1節)が返されます。

18.2.9 MEASurement:SETup:MALLocation

文法	MEASurement:SETup:MALLocation <mode>
説明	メモリ割り当てを設定します。
パラメータ	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CONTinous:記憶領域がなくなると，古い間隔が上書きされます。 ALL:利用可能な記憶領域をすべて使い果たしてから，測定を停止します。 *DEFault = CONTinous*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:MALL CONT`
注	

文法	MEASurement:SETup:MALLocation?
説明	メモリ割り当ての種類を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:MALL?` → `CONT`
注	

18.2.10 MEASurement:SETup:PERFormance:TMBPs:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:TMBPs:PARameter <param>
説明	2MbpsおよびV-Series用の性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G821: G.821 G826: G.826 M2100: M.2100 G821E: G.821（期限切れのリビジョン） *DEFault = M2100*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:TMBP:PAR G826`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:TMBPs:PARameter?
説明	2MbpsおよびV-Series用の性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:TMBP:PAR?` → `G826`
注	

18.2.11 MEASurement:SETup:PERFormance:T1:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:T1:PARameter <param>
説明	T1用の性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G821: G.821 G826: G.826 M2100: M.2100 G821E: G.821 (期限切れのリビジョン) *DEFault = M2100*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:T1:PAR G826`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:T1:PARameter?
説明	T1用の性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:T1:PAR?` → `G826`
注	

18.2.12 MEASurement:SETup:PERFormance:E3:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:E3:PARameter <param>
説明	E3用の性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G826: G.826 M2100: M.2100 *DEFault = M2100*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:E3:PAR M2100`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:E3:PARameter?
説明	E3用の性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:E3:PAR?` → `M2100`
注	

18.2.13 MEASurement:SETup:PERFormance:T3:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:T3:PARameter <param>
説明	T3用の性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G826: G.826 M2100: M.2100 *DEFault = M2100*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:T3:PAR M2100`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:T3:PARameter?
説明	T3用の性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:T3:PAR?` → `M2100`
注	

18.2.14 MEASurement:SETup:PERFormance:E4:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:E4:PARameter <param>
説明	E4用の性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G826: G.826 M2100: M.2100 *DEFault = M2100*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:E4:PAR M2100`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:E4:PARameter?
説明	E4用の性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:E4:PAR?` → `M2100`
注	

18.2.15 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:PARameter <param>
説明	SDH用の性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G826: G.826 G828: G.828+G.829 M2101: M.2101.1(M.2100) *DEFault = M2101*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:PAR M2101`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:PARameter?
説明	SDH用の性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:PAR?` → `M2101`
注	

18.2.16 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:MUX

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:MUX <value>
説明	MUX割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:MUX 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:MUX?
説明	MUX割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:MUX?` → `10.00`
注	

18.2.17 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC4

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC4 <value>
説明	VC4割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:VC4 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC4?
説明	VC4割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:VC4?` → `10.00`
注	

18.2.18 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC3

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC3 <value>
説明	VC3割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:VC3 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC3?
説明	VC3割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:VC3?` → `10.00`
注	

18.2.19 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC12

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC12 <value>
説明	VC12割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:VC12 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:VC12?
説明	VC12割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:VC12?` → `10.00`
注	

18.2.20 MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:TPERiod

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:TPERiod <period>
説明	SDHの判定項目を設定します。
パラメータ	<period> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 15M:15分 1H:1時間 2H:2時間 24H:24時間 7D:7日 *DEFault = 15M*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:TPER 1H`
注	SDH性能パラメータがM.2101.1の場合のみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SDH:TPERiod?
説明	SDHの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<period> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SDH:TPER?` → `1H`
注	

18.2.21 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:PARameter <param>
説明	SDH用の性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G826: G.826 G828: G.828+G.829 M2101: M.2101.1(M.2100) *DEFault = M2101*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SON:PAR M2101`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:PARameter?
説明	SDH用の性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SON:PAR?` → `M2101`
注	

18.2.22 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:MUX

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:MUX <value>
説明	MUX割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SON:MUX 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:MUX?
説明	MUX割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SON:MUX?` → `10.00`
注	

18.2.23 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS3

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS3 <value>
説明	STS3割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SON:STS3 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS3?
説明	STS3割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SON:STS3?` → `10.00`
注	

18.2.24 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS1

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS1 <value>
説明	STS1割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SON:STS1 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:STS1?
説明	STS1割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SON:STS1?` → `10.00`
注	

18.2.25 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:VT2

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:VT2 <value>
説明	VC12割り当てをパーセント単位で設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SON:VT2 10.00`
注	

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:VT2?
説明	VT2割り当て（パーセント単位）を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SON:VT2?` → `10.00`
注	

18.2.26 MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:TPERiod

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:TPERiod <period>
説明	SONETの判定項目を設定します。
パラメータ	<period> = <CHARACTER PROGRAM DATA> 15M: 15分 1H: 1時間 2H: 2時間 24H: 24時間 7D: 7日 *DEFault = 15M*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:SON:TPER 1H`
注	SDH性能パラメータがM.2101.1の場合のみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:SONet:TPERiod?
説明	SONET判定項目を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<period> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:SON:TPER?` → `1H`
注	

18.2.27 MEASurement:SETup:PERFormance:WAN:PARameter

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:WAN:PARameter <param>
説明	10G WANの性能パラメータを設定します。
パラメータ	<param> = <CHARACTER PROGRAM DATA> G826: G.826 G828: G.828+G.829 M2101: M.2101.1(M.2100) *DEFault = G826*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:PERF:WAN:PAR M2101`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

文法	MEASurement:SETup:PERFormance:WAN:PARameter?
説明	10G WANの性能パラメータを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<param> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:PERF:WAN:PAR?` → `M2101`
注	このコマンドはV2.00以降で使用できます。

18.2.28 MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>[:ENABle]

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>[:ENABle] <enable>
説明	送信評価のオン/オフを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:RX ON`
注	

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>[:ENABle]?
説明	送信評価のオン/オフを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:RX?` → `1`
注	

18.2.29 MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>:INTerface

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>:INTerface <interface>
説明	送信評価のインタフェースを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<interface> = <CHARACTER PROGRAM DATA> E1 E3 DS1 DS3 E4 SDH OTN CPRI 設定できるインタフェースのタイプはインタフェースの設定に依存します。
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:RX:INT SDH`
注	

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:RX<Pt>:INTerface?
説明	送信評価のインタフェースを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<interface> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:RX:INT?` → `SDH`
注	

18.2.30 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM <item>
説明	CPRIの測定結果の評価アイテムを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY: すべてのアラーム，およびエラー ALARm: アラーム ERRor: エラー *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:ITEM ANY`
注	無し

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM?
説明	CPRIの測定結果の評価アイテムを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:ITEM?` → `ANY`
注	

18.2.31 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ALARm

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ALARm <item>
説明	CPRIのアラームの評価項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> SLOS: Optical Loss of signal OPL: SLOS LOS: Loss of Signal LOF: Loss of Frame PSL: PSL L1LOS: Remote LOS L1LOF: Remote LOF RAI: RAI SDI: SDI *DEFault = SLOS*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:ITEM:ALAR SLOS`
注	無し

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ALARm?
説明	CPRIのアラームの評価項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:ITEM:ALAR?` → `LOS`
注	

18.2.32 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ERRor

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ERRor <item>
説明	CPRIのエラーの評価項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LCV: LCV SHV: SHV K307: K30.7 PATT: Pattern Error *DEFault = LCV*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:ITEM:ERR LCV`
注	無し

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:ITEM:ERRor?
説明	CPRIのエラーの評価項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:ITEM:ERR?` → `LCV`
注	

18.2.33 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:TYPE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:TYPE <type>
説明	CPRIの評価を行うタイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CNT: Count RATio: Ratio *DEFault = CNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:TYPE CNT`
注	無し

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:TYPE?
説明	CPRIの評価を行うタイプを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:TYPE?` → `CNT`
注	

18.2.34 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:PASS <value>
説明	CPRIの評価の際の合格値の上限を設定します。 <Pt> = ポート番号
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:CNT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPEがCOUNTの場合に適用されます。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:PASS?
説明	CPRIの評価の際の合格値の上限を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:CNT:PASS?` → `10`
注	本設定は，:TYPEがCOUNTの場合に適用されます。

18.2.35 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:FAIL <value>
説明	CPRIの評価の際の不合格値の下限を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:CNT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPEがCOUNTの場合に適用されます。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:CNT:FAIL?
説明	CPRIの評価の際の不合格値の下限を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:CNT:FAIL?` → `10`
注	本設定は，:TYPEがCOUNTの場合に適用されます。

18.2.36 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:PASS <value>
説明	CPRIの評価の際の合格とする比率の上限を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:RAT:PASS 0.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:PASS?
説明	CPRIの評価の際の合格とする比率の上限を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:RAT:PASS?` → `1.00E-01`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。

18.2.37 MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:FAIL <value>
説明	CPRIの評価の際の不合格とする比率の下限を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:RAT:FAIL 0.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:CPRI:PORT<Pt>:RATio:FAIL?
説明	CPRIの評価の際の不合格とする比率の下限を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:CPRI:PORT1:RAT:FAIL?` → `1.00E-01`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。

18.2.38 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:ITEM

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:ITEM <item>
説明	2Mbpsの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY: あらゆるエラー/アラーム PATTern:ペイロードパターン FAS: FAS CRC: CRC-4 EBIT: Eビット *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:ITEM PATT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:ITEM?
説明	2Mbpsの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:ITEM?` → `PATT`
注	

18.2.39 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:TYPE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:TYPE <type>
説明	2Mbpsの判定タイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CNT: エラーカウント RATio: エラー率 EPCT: エラーパーセント値 ESCount: ESエラーカウント ESRatio: ESエラー率 ESPCt: ESエラーパーセント値 SESCount: SESエラーカウント SESPct: SESエラーパーセント値 HRPCt: HR% HRPBis: HR% BIS *DEFault = CNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:TYPE ERAT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:TYPE?
説明	2Mbpsの判定タイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:TYPE?` → `ERAT`
注	

18.2.40 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:PASS <value>
説明	2Mbps合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:CNT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPEがCNT，ESCount，またはSESCountの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:PASS?
説明	2Mbps合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:CNT:PASS?` → `10`
注	

18.2.41 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:FAIL <value>
説明	2Mbps不合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:CNT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPEがCNT，ESCount，またはSESCountの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:CNT:FAIL?
説明	2Mbps不合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:CNT:FAIL?` → `10`
注	

18.2.42 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:PASS <value>
説明	2Mbps合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:RAT:PASS 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioまたはESRatioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:PASS?
説明	2Mbps合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:RAT:PASS?` → `1.00E-01`
注	

18.2.43 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:FAIL <value>
説明	2Mbps不合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:RAT:FAIL 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioまたはESRatioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:RATio:FAIL?
説明	2Mbps不合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:RAT:FAIL?` → `1.00E-01`
注	

18.2.44 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:PASS <value>
説明	2Mbps合格限度としてのパーセント値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:PCT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPEが EPCT，ESPCt，またはSESPctの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:PASS?
説明	2Mbps合格限度としてのパーセント値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:PCT:PASS?` → `10`
注	

18.2.45 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:FAIL <value>
説明	2Mbps不合格限度としてのパーセント値を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:PCT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPEがEPCT，ESPCt，またはSESPctの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:PCT:FAIL?
説明	2Mbps不合格限度としてのパーセント値を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:PCT:FAIL?` → `10`
注	

18.2.46 MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:HREFerence

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:HREFerence <percent>
説明	HR%を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <percent> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0.00, MAXimum=100.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:HREF 10.00`
注	本設定は，:TYPEがHRPCtまたはHRPBisの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:TMBPs:RX<Pt>:HREFerence?
説明	HR%を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<percent> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:TMBP:RX1:HREF?` → `10.00`
注	

18.2.47 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:ITEM

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:ITEM <item>
説明	E3の判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY:あらゆるエラー/アラーム NSIGnal:信号なし AIS:アラーム表示信号 NFRame:フレーム無し DISTant:遠隔 NSYNc:同期無し FASWords:FASワード FASBits:FASビット CODE:コード PATTern:パターン PSLips:パターン誤り BLOCk:ブロック *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:ITEM NSIG`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:ITEM?
説明	E3の判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:ITEM?` → `NSIG`
注	

18.2.48 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:TYPE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:TYPE <type>
説明	E3の判定タイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CNT: カウント数 RATio:比率 *DEFault = CNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:TYPE RAT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:TYPE?
説明	E3の判定タイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:TYPE?` → `RAT`
注	

18.2.49 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:PASS <value>
説明	E3合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:CNT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:PASS?
説明	E3合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:CNT:PASS?` → `10`
注	

18.2.50 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:FAIL <value>
説明	E3不合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:CNT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:CNT:FAIL?
説明	E3不合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:CNT:FAIL?` → `10`
注	

18.2.51 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:PASS <value>
説明	E3合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:RAT:PASS 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:PASS?
説明	E3合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:RAT:PASS?` → `1.00E-01`
注	

18.2.52 MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:FAIL <value>
説明	E3不合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:RAT:FAIL 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E3:RX<Pt>:RATio:FAIL?
説明	E3不合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E3:RX1:RAT:FAIL?` → `1.00E-01`
注	

18.2.53 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:ITEM

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:ITEM <item>
説明	E4の判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY:あらゆるエラー/アラーム NSIGnal:信号なし AIS:アラーム表示信号 NFRame:フレーム無し DISTant:遠隔 NSYNc:同期無し FASWords:FASワード FASBits:FASビット CODE:コード PATTern:パターン PSLips:パターン誤り PBLock:パターンブロック FBLock:フレームブロック *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:ITEM NSIG`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:ITEM?
説明	E4の判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:ITEM?` → `NSIG`
注	

18.2.54 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:TYPE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:TYPE <type>
説明	E4の判定タイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CNT: カウント数 RATio:比率 *DEFault = CNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:TYPE RAT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:TYPE?
説明	E4の判定タイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:TYPE?` → `RAT`
注	

18.2.55 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:PASS <value>
説明	E4合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:CNT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:PASS?
説明	E4合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:CNT:PASS?` → `10`
注	

18.2.56 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:FAIL <value>
説明	E4不合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:CNT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:CNT:FAIL?
説明	E4不合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:CNT:FAIL?` → `10`
注	

18.2.57 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:PASS <value>
説明	E4合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:RAT:PASS 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:PASS?
説明	E4合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:RAT:PASS?` → `1.00E-01`
注	

18.2.58 MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:FAIL <value>
説明	E4不合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:RAT:FAIL 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:E4:RX<Pt>:RATio:FAIL?
説明	E4不合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:E4:RX1:RAT:FAIL?` → `1.00E-01`
注	

18.2.59 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM <item>
説明	SDHの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY: あらゆるエラー/アラーム ALARm:`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX<Pt>:ITEM:ALAR`により定義されたアラーム ERRor:`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX<Pt>:ITEM:ERR`により定義されたエラー *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:ITEM ALAR`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM?
説明	SDHの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:ITEM?` → `PATT`
注	

18.2.60 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ALARm

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ALARm <item>
説明	SDHの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOS: LOS LOF: LOF OOF: OOF MSAIS:MS-AIS MSRDI:MS-RDI AUAIS:AU-AIS AULOP:AU-LOP HPTIM:HP-TIM HPPLM:HP-PLM HPUNEQ:HP-UNEQ HPRDI:HP-RDI TUAIS:TU-AIS TULOP:TU-LOP TULOM:TU-LOM LPTIM:LP-TIM LPUNEQ:LP-UNEQ LPRDI:LP-RDI LSS: LSS LPPLM:LP-PLM TCUNEQ:TC-UNEQ TCLTC:TC-LTC TCTIM:TC-TIM TCAIS:TC-AIS TCRDI:TC-RDI TCODI:TC-ODI GAIS: G-AIS *DEFault = LOS*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:ITEM:ALAR LOS`
注	本設定は，:ITEMがALARmの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ALARm?
説明	SDHの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:ITEM:ALAR?` → `LOS`
注	

18.2.61 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ERRor

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ERRor <item>
説明	SDHの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1A2: A1A2 B1: B1-BIP B2: B2-BIP MSREI: MS-REI B3: B3-BIP HPREI: HP-REI V5LP: V5/LP-B3 LPREI: LP-REI TUNDF: TU-NDF AUNDF: AU-NDF APS: スイッチのAPS TUMN: TU-MVT-Negative（ネガティブ） TUMP: TU-MVT-Positive（ポジティブ） AUMN: AU-MVT-Negative（ネガティブ） AUMP: AU-MVT-Positive（ポジティブ） TCIEC: TC-IEC TCBIP: TC-BIP-2 TCREI: TC-REI TCOEI: TC-OEI *DEFault = A1A2*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:ITEM:ERR A1A2`
注	本設定は，:ITEMがERRorの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:ITEM:ERRor?
説明	SDHの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:ITEM:ERR?` → `A1A2`
注	

18.2.62 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:TYPE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:TYPE <type>
説明	SDHの判定タイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CNT: カウント数 RATio: 比率 *DEFault = CNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:TYPE RAT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:TYPE?
説明	SDHの判定タイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:TYPE?` → `RAT`
注	

18.2.63 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:PASS <value>
説明	SDH合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:CNT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:PASS?
説明	SDH合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:CNT:PASS?` → `10`
注	

18.2.64 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:FAIL <value>
説明	SDH不合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:CNT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:CNT:FAIL?
説明	SDH不合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:CNT:FAIL?` → `10`
注	

18.2.65 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:PASS <value>
説明	SDH合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:RAT:PASS 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:PASS?
説明	SDH合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:RAT:PASS?` → `1.00E-01`
注	

18.2.66 MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:FAIL <value>
説明	SDH不合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:RAT:FAIL 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SDH:RX<Pt>:RATio:FAIL?
説明	SDH不合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SDH:RX1:RAT:FAIL?` → `1.00E-01`
注	

18.2.67 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM <item>
説明	SDHの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY: あらゆるエラー/アラーム ALARm: `MEAS:SET:EVAL:SON:RX<Pt>:ITEM:ALAR`により定義されたアラーム ERRor: `MEAS:SET:EVAL:SON:RX<Pt>:ITEM:ERR`により定義されたエラー *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:ITEM ALAR`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM?
説明	SDHの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:ITEM?` → `PATT`
注	

18.2.68 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ALARm

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ALARm <item>
説明	SDHの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOS: LOS LOF: LOF OOF: OOF AISL: MS-AIS RDIL: MS-RDI AISP: AU-AIS LOPP: AU-LOP TIMP: HP-TIM PLMP: HP-PLM UNEQP: HP-UNEQ RDIP: HP-RDI AISV: TU-AIS LOPV: TU-LOP LOMV: TU-LOM TIMV: LP-TIM UNEQV: LP-UNEQ RDIV: LP-RDI LSS: LSS PLMV: LP-PLM TCUNEQ: TC-UNEQ TCLTC: TC-LTC TCTIM: TC-TIM TCAIS: TC-AIS TCRDI: TC-RDI TCODI: TC-ODI GAIS: G-AIS *DEFault = LOS*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:ITEM:ALAR LOS`
注	本設定は，:ITEMがALARmの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ALARm?
説明	SDHの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:ITEM:ALAR?` → `LOS`
注	

18.2.69 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ERRor

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ERRor <item>
説明	SDHの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> A1A2: A1A2 B1: B1-BIP B2: B2-BIP REIL: MS-REI B3: B3-BIP REIP: HP-REI V5LP: V5/LP-B3 REIV: LP-REI VTNDF: TU-NDF STSNDF:AU-NDF APS: Switch APS TUMN: TU-MVT-Negative TUMP: TU-MVT-Positive AUMN: AU-MVT-Negative AUMP: AU-MVT-Positive TCIEC: TC-IEC TCBIP: TC-BIP-2 TCREI: TC-REI TCOEI: TC-OEI *DEFault = A1A2*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:ITEM:ERR A1A2`
注	本設定は，:ITEMがERRorの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:ITEM:ERRor?
説明	SDHの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:ITEM:ERR?` → `A1A2`
注	

18.2.70 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:TYPE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:TYPE <type>
説明	SDHの判定タイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CNT: カウント数 RATio: 比率 *DEFault = CNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:TYPE RAT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:TYPE?
説明	SDHの判定タイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:TYPE?` → `RAT`
注	

18.2.71 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:PASS <value>
説明	SDH合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:CNT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPeがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:PASS?
説明	SDH合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:CNT:PASS?` → `10`
注	

18.2.72 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:FAIL <value>
説明	SDH不合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:CNT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPeがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:CNT:FAIL?
説明	SDH不合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:CNT:FAIL?` → `10`
注	

18.2.73 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:PASS <value>
説明	SDH合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:RAT:PASS 10.00`
注	本設定は，:TYPeがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:PASS?
説明	SDH合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:RAT:PASS?` → `1.00E-01`
注	

18.2.74 MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:FAIL <value>
説明	SDH合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:RAT:FAIL 10.00`
注	本設定は，:TYPeがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:SONet:RX<Pt>:RATio:FAIL?
説明	SDH不合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:SON:RX1:RAT:FAIL?` → `1.00E-01`
注	

18.2.75 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM <item>
説明	OTNの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号 <item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> ANY:あらゆるエラー/アラーム AL1:`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX<Pt>:ITEM:ALAR`により定義されたレベル1のアラーム AL2:`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX<Pt>:ITEM:ALAR`により定義されたレベル1のアラーム AL3:`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX<Pt>:ITEM:ALAR`により定義されたレベル1のアラーム EL1:`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX<Pt>:ITEM:ERR`により定義されたレベル1のエラー EL2:`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX<Pt>:ITEM:ERR`により定義されたレベル1のエラー EL3:`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX<Pt>:ITEM:ERR`により定義されたレベル1のエラー *DEFault = ANY*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:ITEM PATT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM?
説明	2Mbpsの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:ITEM?` → `PATT`
注	

18.2.76 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ALARm

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ALARm <item>
説明	OTNの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> LOS: LOS OTUAIS: OTU-AIS LOF: LOF LOFLOM: LOFLOM OOF: OOF LOM: LOM

次のページに続く...

. . . 前のページから続く

	OOM: OOM SMTIM: SM-TIM SMBIAE: SM-BIAE SMBDI: SM-BDI SMIAE: SM-IAE ODUAIS: ODU-AIS ODULCK: ODU-LCK ODUOCI: ODU-OCI PMTIM: PM-TIM PMBDI: PM-BDI TCM1TIM:TCM1-TIM TCM1BIAE:TCM1-BIAE TCM1BDI:TCM1-BDI TCM1IAE:TCM1-IAE TCM1LTC:TCM1-LTC TCM2TIM:TCM2-TIM TCM2BIAE:TCM2-BIAE TCM2BDI:TCM2-BDI TCM2IAE:TCM2-IAE TCM2LTC:TCM2-LTC TCM3TIM:TCM3-TIM TCM3BIAE:TCM3-BIAE TCM3BDI:TCM3-BDI TCM3IAE:TCM3-IAE TCM3LTC:TCM3-LTC TCM4TIM:TCM4-TIM TCM4BIAE:TCM4-BIAE TCM4BDI:TCM4-BDI TCM4IAE:TCM4-IAE TCM4LTC:TCM4-LTC TCM5TIM:TCM5-TIM TCM5BIAE:TCM5-BIAE TCM5BDI:TCM5-BDI TCM5IAE:TCM5-IAE TCM5LTC:TCM5-LTC TCM6TIM:TCM6-TIM TCM6BIAE:TCM6-BIAE TCM6BDI:TCM6-BDI TCM6IAE:TCM6-IAE TCM6LTC:TCM6-LTC PLM: PLM MSIM: MSIM AISC: Cl-AIS CSF: CSF LSS: LSS *DEFault = LOS*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:ITEM:ALAR LOS`
注	本設定は，:ITEMがAL1，AL2，またはAL3の場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ALARm?
説明	OTNの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:ITEM:ALAR?` → `LOS`
注	

18.2.77 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ERRor

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ERRor <item>
説明	OTNの判定項目を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<item> = <CHARACTER PROGRAM DATA> FAS: FAS MFAS: MFAS SMBIP: SM-BIP8 SMBEI: SM-BEI FCE: FCE FUEB: FUEB PMBIP: PM-BIP8 PMBEI: PM-BEI TCM1BIP: TCM1-BIP8 TCM1BEI: TCM1-BEI TCM2BIP: TCM2-BIP8 TCM2BEI: TCM2-BEI TCM3BIP: TCM3-BIP8 TCM3BEI: TCM3-BEI TCM4BIP: TCM4-BIP8 TCM4BEI: TCM4-BEI TCM5BIP: TCM5-BIP8 TCM5BEI: TCM5-BEI TCM6BIP: TCM6-BIP8 TCM6BEI: TCM6-BEI CHECCO: ECTABLE CHECUNCO: cHEC-UNCORRECTABLE THECCOR: tHEC-CORRECTABLE THECUNCO: tHEC-UNCORRECTABLE IGFPFRAME: INVALID-GFP-FRAME SBLOCKCRC: SUPERBLOCK-CRC CSFSIGNAL: CSF-SIGNAL CSFSYNC: CSF-SYNC CRC8: CRC8 CRC5: CRC5 FCS: FCS *DEFault = FAS*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:ITEM:ERR FAS`
注	本設定は，:ITEMがEL1，EL2，またはEL3の場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:ITEM:ERRor?
説明	OTNの判定項目を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<item> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:ITEM:ERR?` → `LOS`
注	

18.2.78 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:TYPE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:TYPE <type>
説明	OTNの判定タイプを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<type> = <CHARACTER PROGRAM DATA> CNT: カウント数 RATio: 比率 *DEFault = CNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:TYPE RAT`
注	BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:TYPE?
説明	OTNの判定タイプを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<type> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:TYPE?` → `RAT`
注	

18.2.79 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:PASS <value>
説明	OTN合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:CNT:PASS 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:PASS?
説明	OTN合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:CNT:PASS?` → `10`
注	

18.2.80 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:FAIL <value>
説明	OTN不合格限度としてのエラーカウントを設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=100000, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:CNT:FAIL 10`
注	本設定は，:TYPEがCNTの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:CNT:FAIL?
説明	OTN不合格限度としてのエラーカウントを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:CNT:FAIL?` → `10`
注	

18.2.81 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:PASS

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:PASS <value>
説明	OTN合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:RAT:PASS 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:PASS?
説明	OTN合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:RAT:PASS?` → `1.00E-01`
注	

18.2.82 MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:FAIL

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:FAIL <value>
説明	OTN不合格限度としての比率を設定します。
パラメータ	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=0, MAXimum=1.00, DEFault=0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:RAT:FAIL 10.00`
注	本設定は，:TYPEがRATioの場合に適用されます。 BERTアプリケーションでのみ有効です。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:OTN:RX<Pt>:RATio:FAIL?
説明	OTN不合格限度としての比率を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:OTN:RX1:RAT:FAIL?` → `1.00E-01`
注	

18.2.83 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:OBAMeasuring

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:OBAMeasuring <enable>
説明	測定中にBERアラームのみを表示するかどうかを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:OBAM ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。 本設定は，Ethernet,およびFibre Channelのみに適用されます。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:OBAMeasuring?
説明	測定中にBERアラームのみを表示するかどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:OBAM?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。 本設定は，Ethernet,およびFibre Channelのみに適用されます。

18.2.84 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:IAFFilter

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:IAFFilter <enable>
説明	レシーバ上のフレームフィルターにアドレスを含めるかどうかを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = ON*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:IAFF OFF`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。 本設定は，Ethernet,およびFibre Channelのみに適用されます。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:IAFFilter?
説明	レシーバ上のフレームフィルターにアドレスを含めるかどうかを設定します。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:IAFF?` → `0`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。 本設定は，Ethernet,およびFibre Channelのみに適用されます。

18.2.85 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:CLFrames

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:CLFrames <enable>
説明	パターンエラーのフレーム損失数のカウントを有効にするかどうかを設定します。
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:CLF ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。 本設定は，Ethernet,およびFibre Channelのみに適用されます。

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:CLFrames?
説明	パターンエラーのフレーム損失数のカウントが有効かどうかを問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:CLF?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。 本設定は，Ethernet,およびFibre Channelのみに適用されます。

18.2.86 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds [:ENABle]

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds[:ENABle] <enable>
説明	BER Pattern error thresholdsが有効にするかどうかを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR ON`
注	

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds[:ENABle]?
説明	BER Pattern errorの閾値が有効であるかどうかを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR?` → `1`
注	

18.2.87 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:MODE

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:MODE <mode>
説明	Pattern error thresholdのモードを設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<mode> = <CHARACTER PROGRAM DATA> COUNT: Count RATE: Rate PERCENT: Rate Percent *DEFault = COUNT*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:MODE COUNT`
注	

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:MODE?
説明	Pattern error thresholdのモードを問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<mode> = <CHARACTER RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:MODE? COUNT`
注	

18.2.88 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:COUNt

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:COUNt <value>
説明	Pattern error threshold countの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0, MAXimum = 4294967295, DEFault = 0*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:COUN 100`
注	

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:COUNt?
説明	Pattern error threshold countの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:COUN? → 100`
注	

18.2.89 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:RATio

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:RATio <ratio>
説明	Pattern error threshold ratioの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<ratio> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00, MAXimum = 1.00, DEFault = 0.00*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:RAT 1.50E-01`
注	

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:RATio?
説明	Pattern error threshold ratioの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR3 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:RAT?` → `1.50E-01`
注	

18.2.90 MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds :PERCent

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:PERCent <value>
説明	Pattern error threshold percentageの値を設定します。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
	<value> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum = 0.00000, MAXimum = 100.00000, DEFault = 0.00000*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:PERC 10.00000`
注	

文法	MEASurement:SETup:EVALuation:BER:PORT<Pt>:PTHResholds:PERCent?
説明	Pattern error threshold percentageの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<value> = <NR2 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:EVAL:BER:PORT1:PTHR:PERC?` → `10.00000`
注	

18.2.91 MEASurement:SETup:POINtermovement:SDH:MODE

文法	MEASurement:SETup:POINtermovement:SDH:MODE <enable>
説明	This command enables/disables pointer movement measurement.
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:POIN:SDH:MODE ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	MEASurement:SETup:POINtermovement:SDH:MODE?
説明	This query return if pointer movement is enabled/disabled.
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:POIN:SDH:MODE?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

18.2.92 MEASurement:SETup:POINtermovement:SONet:MODE

文法	MEASurement:SETup:POINtermovement:SONet:MODE <enable>
説明	This command enables/disables pointer movement measurement.
パラメータ	<enable> = <BOOLEAN PROGRAM DATA> *DEFault = OFF*
レスポンス	無し
例	`MEAS:SET:POIN:SON:MODE ON`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

文法	MEASurement:SETup:POINtermovement:SONet:MODE?
説明	This query return if pointer movement is enabled/disabled.
レスポンス	<enable> = <BOOLEAN RESPONSE DATA>
例	`MEAS:SET:POIN:SON:MODE?` → `1`
注	本設定はすべてのポートに適用されます。

18.3 情報

18.3.1 MEASurement:INFO:TBEGin?

文法	MEASurement:INFO:TBEGin?
説明	測定の開始時刻を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<datetime> = <STRING RESPONSE DATA> 形式:YYYY-MM-DD HH:MM:SS
例	`MEAS:INFO:TBEG?` → `"2014-07-17 11:26:11"`
注	測定がメモリ内に存在する場合のみ使用可能です。

18.3.2 MEASurement:INFO:TEND?

文法	MEASurement:INFO:TEND?
説明	測定の停止時刻を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<datetime> = <STRING RESPONSE DATA> 形式:YYYY-MM-DD HH:MM:SS
例	`MEAS:INFO:TEND?` → `"2014-07-17 11:26:21"`
注	測定がメモリ内に存在し，かつ実行中ではない場合のみ使用可能です。

18.3.3 MEASurement:INFO:MDURation?

文法	MEASurement:INFO:MDURation?
説明	測定期間を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<duration> = <STRING RESPONSE DATA> 形式:DD-HH:MM:SS
例	`MEAS:INFO:MDUR?` → `"01-00:03:23"`
注	測定がメモリ内に存在する場合のみ使用可能です。

18.3.4 MEASurement:INFO:STATus<Pt>?

文法	MEASurement:INFO:STATus<Rx>?
説明	判定限度，アラーム，およびエラーステータスの状態を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<status> = <STRING RESPONSE DATA> ”No Trouble”（障害なし） ”Alarms”（アラーム） ”Errors”（エラー） ”Alarms and Errors”（アラームとエラー） ”N/A”:データ利用不可
	<state> = <STRING RESPONSE DATA> ”Disabled / Not Supported”（無効/サポートされない） ”Below Limits”（限度を下回る） ”Within Limits”（限度内） ”Exceed Limits”（限度を上回る） ”N/A”:データ利用不可
例	`MEAS:INFO:STAT1?` → `"Errors","Within Limits"`
注	測定がメモリ内に存在する場合のみ使用可能です。

18.3.5 MEASurement:INFO:IMIN?

文法	MEASurement:INFO:IMIN?
説明	統計間隔の最小インデックス +1 の値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<intervalindex> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:INFO:IMIN?` → `1`
注	間隔が使用不可の場合は，NaNが返されます。 このクエリはメンテナンス用のコマンドです。 詳細は，MEAS:SET:SELを参照してください。

18.3.6 MEASurement:INFO:IMAX?

文法	MEASurement:INFO:IMAX?
説明	統計間隔の最大インデックス +1 の値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<intervalindex> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:INFO:IMAX?` → `16`
注	間隔が使用不可の場合は，NaNが返されます。 このクエリはメンテナンス用のコマンドです。 詳細は，MEAS:SET:SELを参照してください。

18.3.7 MEASurement:INFO:IFIRst?

文法	MEASurement:INFO:IFIRst?
説明	統計間隔の最小インデックスの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<intervalindex> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:INFO:IFIR?` → `0`
注	間隔が使用不可の場合は，NaNが返されます。

18.3.8 MEASurement:INFO:ILASt?

文法	MEASurement:INFO:ILASt?
説明	統計間隔の最大インデックスの値を問い合わせます。
パラメータ	<Pt> = ポート番号
レスポンス	<intervalindex> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:INFO:ILAS?` → `15`
注	間隔が使用不可の場合は，NaNが返されます。

18.4 イベントログ

18.4.1 MEASurement:ELOG:MINimum?

文法	MEASurement:ELOG:MINimum?
説明	イベントログの開始ログのインデックス番号を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:ELOG:MIN?` → `1`
注	

18.4.2 MEASurement:ELOG:MAXimum?

文法	MEASurement:ELOG:MAXimum?
説明	イベントログの最新ログのインデックス番号を問い合わせます。
パラメータ	無し
レスポンス	<index> = <NR1 NUMERIC RESPONSE DATA>
例	`MEAS:ELOG:MAX?` → `321`
注	

18.4.3 MEASurement:ELOG:FETCh?

文法	MEASurement:ELOG:FETCh? [<index>[,<count>]]
説明	指定された番号のログリストを出力します。
パラメータ	<index> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=64000, DEFault=1*
	<count> = <NUMERIC PROGRAM DATA> *MINimum=1, MAXimum=400, DEFault=20*
レスポンス	結果は以下フォーマットで出力されます。 `(<index>,<dateTime>,<portNo>,<type>,<source>,<description>,<countDuration>)` `<portNo>` が'0'はポートに無関係のイベントとなります。 `<countDuration>` は一秒間のエラーカウンタ結果となります。

例	`MEAS:ELOG:FETC?` →
	`(1,"2015-01-09 16:20:45",0,"Test","SYST","Started",0),`
	`(2,"2015-01-09 16:20:47",1,"Error","ETH","Pattern errors",5),`
	`(3,"2015-01-09 16:20:50",0,"Test","SYST","Stopped",0)`

注	ケーブルテストとNoFrameアプリケーション (MT1100AまたはMT1040A) には対応しておりません。

18.4.4 MEASurement:ELOG:FETCh:NEXT?

文法	MEASurement:ELOG:FETCh:NEXT?
説明	前回問い合わせの次のログを問い合わせます。 `:FETCh` or `:FETCh:NEXT` stopped.
パラメータ	無し
レスポンス	MEASurement:ELOG:FETCh?コマンドと同等のレスポンスフォーマットとなります。
例	`MEAS:ELOG:FETC:NEXT?`
注	

18.4.5 MEASurement:ELOG:EXPort

文法	MEASurement:ELOG:EXPort <file> [<delimiter>]
説明	本コマンドはイベントログ結果をCSVファイル出力します。 ファイルは内部ディスクまたはUSBメモリへ出力できます。 改行コードはCR-LF(0x0d,0x10)となります。
パラメータ	<file> = <STRING PROGRAM DATA> データ格納するパス
	<delimiter> = <CHARACTER PROGRAM DATA> COMMa: ',' をセパレータとします。 SEMicolon: ';' をセパレータとします。 TABulator: タブ (0x09)をセパレータとします。 *DEFault = COMMa*
レスポンス	無し
例	`MEAS:ELOG:EXP "Internal/my-log-data.csv"`
注	ファイルは `Internal/` ディレクトリまたはそのサブディレクトリに保存されます。
	USBメモリを接続時は Usb/ ディレクトリに保存する事でUSB出力可能です。

18.5 結果

18.5.1 MEASurement:RESult:SUMMary?

文法	MEASurement:RESult:SUMMary?
説明	測定結果を問い合わせます。
レスポンス	<result> = <CHARACTER RESPONSE DATA> Pass Trouble Warning N/A
例	`MEAS:RES:SUMM?` → `Pass`
注	

18.5.2 MEASurement:RESult:SUMMary:STATistics:PORT<Pt>?

文法	MEASurement:RESult:SUMMary:STATistics:PORT<Pt>?
説明	測定結果の統計値の結果を問い合わせます。
レスポンス	<result> = <CHARACTER RESPONSE DATA> Pass Trouble Warning N/A
例	`MEAS:RES:SUMM:STAT:PORT1?` → `PASS`
注	

Appendix A

サンプルスクリプト

この章では各インタフェースをリモートコントロールする際のサンプルスクリプトを示します。

A.1　ヒント

既定の状態で実行開始できるようにするため，一般的にスクリプトの最初は次のコマンドで開始するのが良いとされています。このコマンドはすべてのアプリケーションを終了します。

```
*RST
```

A.2 2 Mbps BERT

このサンプルではBER試験を行います。アンバランスドケーブルでTX1とRX1を接続してください。 TX1を設定し，RX1の設定はTX1に追従します。 TX2とRX2はオフに設定しています。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-4}$ のレートで発生します。 10秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。
期待される値は `TMBP:RX1:IFET? (PATT)` → `(1024,0.0001)` となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-SDHPDH,1-PORT1

TMBP:TX1 ON
TMBP:TX1:CONN UNB; DINS OFF; CSO INT; FOFF 0; CODE HDB3; PCMF ON; CRC4 ON
TMBP:TX1:SAB #B11111,#B11111,#B11111,#B11111
TMBP:TX1:PATT PRBS11; PINV OFF; PTSL (1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16)
TMBP:TX1:UTSL #B01010101
TMBP:TX1:CAS OFF

TMBP:RX1:ENAB ON; FOLL TX

TMBP:STIM:TX1:ERR PATT; EINS B04; EBL 1
SYST:WAIT:DUR 3

MEAS:SET:ILEN 5S; STAR IMM; STOP DUR; SDUR 0,0,0,10
MEAS:STAR
SYST:WAIT:IDLE

MEAS:SET:SEL TOT
TMBP:RX1:IFET? (PATT)
MEAS:SET:SEL 0
TMBP:RX1:IFET? (PATT)
MEAS:SET:SEL 1
TMBP:RX1:IFET? (PATT)

SYST:ERR?
INST:TERM
```

A.3 2 Mbps Status & Stimuli

このサンプルではステータスとStimuliについて実演します。 2MbpsインタフェースのTX1とRX1をループバック接続してください。 サンプルは次のように実行されます:

- 工場出荷時の設定に初期化します。 デバイス固有のステータスを有効にしてクリアします。
- インタフェースを設定し，ステータスを読み出します。
- ステータスをクリアし，AISアラームを挿入し，ステータスを読み出します。
- ステータスをクリアし，パターンエラーを挿入し，ステータスを読み出します。

スクリプト		結果

`*RST`
`INST:STAR TP-BERT-SDHPDH,1-PORT1`
 	
`STAT:PRES`
`STAT:PORT:ENAB 1-PORT1,1; PTR  1-PORT1,1; NTR 1-PORT1,0`
 	
`TMBP:TX1 ON; RX1 ON`
`TMBP:RX1:FOLL TX`
`SYST:WAIT:DUR 3`
`*CLS`
	→	

`*STB?; STAT:PORT:EVEN? 1-PORT1; COND? 1-PORT1`
`STAT:INT:PORT1:EVEN?; COND?`
`TMBP:STAT:RX1:AES:EVEN?; COND?`
`TMBP:STAT:RX1:ALAR:EVEN?; COND?`
		`0;0;0`
		`0;0`
		`0;0`
		`0;0`

`TMBP:STIM:TX1:ALAR AIS` `SYST:WAIT:DUR 2`		

`*STB?; STAT:PORT:EVEN? 1-PORT1; COND? 1-PORT1`
`STAT:INT:PORT1:EVEN?; COND?`
`TMBP:STAT:RX1:AES:EVEN?; COND?`
`TMBP:STAT:RX1:ALAR:EVEN?; COND?`
`TMBP:STIM:TX1:ALAR NAL`
`SYST:WAIT:DUR 2`
`*CLS`
		`1;1;1`
		`1;1`
		`1;1`
		`64;64`

`TMBP:STIM:TX1:EINS MAN; EBL 1; ERR PATT`
`SYST:STIM:INS`
`SYST:WAIT:DUR 3`		

`STAT:INT:PORT1:EVEN?; COND?`
`TMBP:STAT:RX1:AES:EVEN?; COND?`
`TMBP:STAT:RX1:ERR:EVEN?; COND?`
		`1;1`
		`2;2`
		`2;0`

`SYST:ERR?` `INST:TERM`		`0,"No error"`

A.4 E3 BERT

このサンプルではBER試験を行います。ケーブルでTX1とRX1を接続してください。 TX1を設定し，RX1の設定はTX1に追従します。 TX2とRX2はオフに設定しています。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-3}$ のレートで発生します。 10秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。
期待される値は `TMBP:RX1:IFET? (PATT)` → `(343680,0.001)` となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-SDHPDH,1-PORT1

*CLS
STAT:PRES

E3:TX1:ENAB ON
E3:TX1:CSO INT
E3:TX1:FOFF 0
E3:TX1:PCMF OFF
E3:TX1:PATT PRBS11
E3:TX1:PINV ON

E3:RX1:ENAB ON
E3:RX1:FOLL TX

E3:STIM:TX1:ERR PATT
E3:STIM:TX1:EINS B03
E3:STIM:TX1:EBL 1

MEAS:SET:ILEN 5S
MEAS:SET:STAR IMM
MEAS:SET:STOP DUR
MEAS:SET:SDUR 0, 0, 0, 10
MEAS:STAR

SYST:WAIT:IDLE

MEAS:SET:SEL TOT
E3:RX1:IFET? (PATT)
```

A.5 E4 BERT

このサンプルではBER試験を行います。ケーブルでTX1とRX1を接続してください。 TX1を設定し，RX1の設定はTX1に追従します。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-3}$ のレートで発生します。 11秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。
期待される値は E4:RX<Rx>:IFET? (PATT) → (1392640,0.001) となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-SDHPDH,1-PORT1,1-PORT2

*CLS
STAT:PRES

E4:TX:ENAB ON
E4:TX:CSO INT
E4:TX:FOFF 0
E4:TX:PCMF OFF
E4:TX:PATT PRBS11
E4:TX:PINV ON

E4:RX1:ENAB ON
E4:RX1:FOLL TX

E4:RX2:ENAB ON
E4:RX2:FOLL TX

E4:STIM:TX:ERR PATT
E4:STIM:TX:EINS B03
E4:STIM:TX:EBL 1

MEAS:SET:ILEN 5S
MEAS:SET:STAR IMM
MEAS:SET:STOP DUR
MEAS:SET:SDUR 0, 0, 0, 11
MEAS:STAR

SYST:WAIT:IDLE

MEAS:SET:SEL TOT
E4:RX1:IFET? (PATT,PSL)
E4:RX2:IFET? (PATT,PSL)

SYST:ERR?
INST:TERM
```

A.6 SDH BERT

このサンプルではBER試験を行います。ケーブルでTX1とRX1を接続してください。 TX1を設定し，RX1の設定はTX1に追従します。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-7}$ のレートで発生します。 10秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。
期待される値は SDH:RX<Rx>:IFET? (ERRPRBS) → (150,1E-07) となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-SDHPDH,1-PORT1,1-PORT2

SDH:TX:ELEC NORM

SDH:RX1:INT ELEC
SDH:RX1:FOLL TX

SDH:RX2:INT ELEC
SDH:RX2:FOLL TX

SDH:STIM:TX:ERR PRBS
SDH:STIM:TX:EINS B07
SDH:STIM:TX:EBL 1

MEAS:SET:ILEN 5S
MEAS:SET:STAR IMM
MEAS:SET:STOP DUR
MEAS:SET:SDUR 0, 0, 0, 10
MEAS:STAR

SYST:WAIT:IDLE

MEAS:SET:SEL TOT
SDH:RX1:IFET? (ERRPRBS)
SDH:RX2:IFET? (ERRPRBS)

SYST:ERR?
INST:TERM
```

A.7 Ethernet BERT

このサンプルではBER試験を行います。ケーブルでPORT1とPORT2を接続してください。 PORT1を設定し，PORT2の設定はPORT1に追従します。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-7}$ のレートで発生します。 10秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。
期待される値はおよそ ETH:PORT<Pt>:IFET? (BPE) → (20,1E-07) となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-ETH,1-PORT1,1-PORT2

ETH:PORT1:MODE ANEG
ETH:PORT2:MODE ANEG
ETH:PORT1:ANEG (100MF)
ETH:PORT2:ANEG (100MF)
SYST:WAIT:DUR 4

ETH:FOLL:STR ON
ETH:FOLL:TRAF ON

ETH:PORT1:STR1:PAYL PRBS11

ETH:PORT1:TRAF:DMOD CONT
ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL:PROF CONS
ETH:PORT1:TRAF:STR1:LL 100 PCT

ETH:PORT1:STIM:ERR PRBS
ETH:PORT2:STIM:ERR PRBS
ETH:PORT1:STIM:EINS BE7
ETH:PORT2:STIM:EINS BE7

MEAS:SET:ILEN 5S
MEAS:SET:STAR IMM
MEAS:SET:STOP DUR
MEAS:SET:SDUR 0, 0, 0, 10

ETH:PORT1:TRAF:GEN:STAR
ETH:PORT2:TRAF:GEN:STAR
SYST:WAIT:DUR 2

MEAS:STAR
SYST:WAIT:IDLE

ETH:PORT1:TRAF:GEN:STOP
ETH:PORT2:TRAF:GEN:STOP

MEAS:SET:SEL TOT
ETH:PORT1:IFET? (BPE)
ETH:PORT2:IFET? (BPE)

SYST:ERR?
INST:TERM
```

A.8 Ethernet Discovery

Discovery試験の作成方法を示します。ネットワークマスタを探索するためには、対象ネットワークマスタのアプリケーションのインバンド制御を有効にする必要があります。

1. 探索方法を設定し測定を実行します。

```
ETH:DISC:SET:TYPE MULTI
MEAS:STAR
SYST:WAIT:IDLE
```

2. ネットワーク上で検出されたネットワークマスタの個数を取得します。

```
ETH:DISC:RES:NREQ?
```

3. アプリケーション切り替え機能で切り替える対象のネットワークマスタを調べます。以下の例では、1番目のネットワークマスタのニックネームを問い合わせています。

```
ETH:DISC:RES:SREQ:DET? 1,(NICN)
```

4. アプリケーション切り替え機能で切り替えるアプリケーションと設定を指定します。以下の例では、切り替えるアプリはRFC2544で、各測定用設定を指定しています。

```
ETH:DISC:CAPP:SAPP RFC
ETH:DISC:CAPP:TARG:MAC:SOUR "00-50-C2-35-D2-EF"
ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:SOUR "172.29.2.36"
ETH:DISC:CAPP:TARG:IPV4:DEST "172.29.2.37"
```

5. 対象のネットワークマスタに対して、アプリケーション切り替えを実行します。以下の例では、1番目のネットワークマスタにアプリケーション切り替えを実行しています。

```
ETH:DISC:CAPP 1
```

6. 結果の更新を実行します。”SUCCESS”が取得されるまで繰り返し実行する必要があります。以下の例では、1番目のネットワークマスタの結果を更新し、結果を問い合わせています。

```
ETH:DISC:RES:UPD 1
ETH:DISC:RES:UPD:RES?
```

7. 結果を取得し指定したアプリケーションに切り替わっているかを確認します。以下の例では、1番目のネットワークマスタのアプリケーション名を問い合わせています。

```
ETH:DISC:RES:SREQ:DET? 1,(CAPP)
```

A.9 Fibre Channel BERT

このサンプルではBER試験を行います。ケーブルでPORT1とPORT2を接続してください。 PORT1を設定し，PORT2の設定はPORT1に追従します。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-7}$ のレートで発生します。 10秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。
期待される値はおよそ FCH:PORT<Pt>:IFET? (PERR) → (567,1E-07) となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-FC,1-PORT1,1-PORT2

FCH:PORT1:MODE FC400
FCH:PORT2:MODE FC400

FCH:PORT1:TOP PTP; :FCH:PORT1:PTP:LOG ON
FCH:PORT2:TOP PTP; :FCH:PORT2:PTP:LOG ON
FCH:PORT1:DEST:LOG
SYST:WAIT:DUR 2

FCH:PORT2:FOLL:FRAM 1
FCH:PORT1:FRAM:FRAM FT1
FCH:PORT1:FRAM:CONT PRBS23

FCH:PORT2:FOLL:GEN 1; STR 1
FCH:PORT1:TRAF:STR:LL 50.0

FCH:PORT1:STIM:ERR BIT; EINS BE7; EBL 1
FCH:PORT2:STIM:ERR BIT; EINS BE7; EBL 1

FCH:TRAF:GEN:STAR
SYST:WAIT:DUR 2

MEAS:SET:ILEN 5S
MEAS:SET:STAR IMM
MEAS:SET:STOP DUR
MEAS:SET:SDUR 0, 0, 0, 10
MEAS:STAR

SYST:WAIT:IDLE

MEAS:SET:SEL TOT
FCH:PORT1:IFET? (BPE)
FCH:PORT2:IFET? (BPE)

SYST:ERR?

INST:TERM
```

A.10 OTN BERT

このサンプルではBER試験を行います。ケーブルでTX1とRX1を接続してください。 TX1を設定し，RX1の設定はTX1に追従します。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-7}$ のレートで発生します。

10秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。

期待される値はおよそ OTN:RX<Rx>:IFET? (PRBSBIT) → (9995,1E-07) となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-OTN,1-PORT1,1-PORT2

OTN:TX1:ENAB NORM
OTN:TX1:MAPP:OUTP OTU2
OTN:TX1:MAPP:CSIG PRBS

OTN:TX2:FOLL TX1

OTN:RX1:INT SFP
OTN:RX1:FOLL TX

OTN:RX2:INT SFP
OTN:RX2:FOLL TX

OTN:STIM:TX1:TYPE AEIN
OTN:STIM:TX1:AEIN:LEV ODU2
OTN:STIM:TX1:AEIN:TYPE PRBSBIT
OTN:STIM:TX1:AEIN:INS RATE
OTN:STIM:TX1:AEIN:RATE R1E7

OTN:STIM:TX2:TYPE AEIN
OTN:STIM:TX2:AEIN:LEV ODU2
OTN:STIM:TX2:AEIN:TYPE PRBSBIT
OTN:STIM:TX2:AEIN:INS RATE
OTN:STIM:TX2:AEIN:RATE R1E7

MEAS:SET:ILEN 5S
MEAS:SET:STAR IMM
MEAS:SET:STOP DUR
MEAS:SET:SDUR 0, 0, 0, 10
MEAS:STAR

SYST:WAIT:IDLE

MEAS:SET:SEL TOT
OTN:RX1:IFET? (PRBSBIT)
OTN:RX2:IFET? (PRBSBIT)

SYST:ERR?
INST:TERM
```

A.11 CPRI BERT

このサンプルではBER試験を行います。ケーブルでPORT1とPORT2を接続してください。 PORT1を設定し，PORT2の設定はPORT1に追従します。パターンエラーを $1 \cdot 10^{-4}$ のレートで発生します。

10秒間測定し，パターンエラーの測定結果を読み出します。

期待される値はおよそ CPRI:PORT<Pt>:IFET? (PE) → (7372800,0.0001) となります。

```
*RST
INST:STAR TP-BERT-CPRI,1-PORT1,1-PORT2

CPRI:PORT1:MODE NORM
CPRI:PORT2:MODE NORM

CPRI:PORT1:LRAT 9830M
CPRI:PORT2:LRAT 9830M

CPRI:PORT1:CONT LINK
CPRI:PORT2:CONT LINK
SYST:WAIT:DUR 2

CPRI:PORT2:SET:FOLL ON
CPRI:PORT1:PATT PRBS15

CPRI:PORT1:STIM:ERR PE; EINS B04
CPRI:PORT2:STIM:ERR PE; EINS B04


MEAS:SET:ILEN 5S
MEAS:SET:STAR IMM
MEAS:SET:STOP DUR
MEAS:SET:SDUR 0, 0, 0, 10
MEAS:STAR

SYST:WAIT:IDLE

MEAS:SET:SEL TOT
CPRI:PORT1:IFET? (PE)
CPRI:PORT2:IFET? (PE)

SYST:ERR?

INST:TERM
```

A.12 HTTP GETリクエストを送信

このサンプルではHTTP GETリクエストを送信してレスポンスを受信します。

スクリプト

```
SYST:NCON:COM:AUTH:TYPE BASIC
SYST:NCON:COM:BAS "id","password"
SYST:NCON:COM:SET "https://sample.net/config?argument=sample"

SYST:NCON:COM:LRET:RST?

SYST:WAIT:DUR 5

SYST:NCON:COM:LRET:RST?
SYST:NCON:COM:LRET:ERR?
SYST:NCON:COM:LRET:RRES?
```

→

結果

```
0

1
0,"No error."
{"key","Value"}
```

A.13 シナリオ実行結果をアップロードするパラメータを設定

このサンプルではシナリオ実行結果をアップロードするパラメータを設定します。

```
SYST:NCON:COM:AUTH:TYPE BASIC
SYST:NCON:COM:BAS "id","password"
SYST:NCON:COM:TUR "https://sample.net/upload"
```

Abbreviations

AISL	Line Alarm Indication Signal
AISP	STS Path Alarm Indication Signal
AISV	Virtual Tributary Alarm Indication Signal
ALS	Alarm Seconds
AMI	Alternate Mark Inversion
APS	Automatic Protection Switching
ARP	Address Resolution Protocol
AU	Administrative Unit
AU-AIS	Administrative Unit Alarm Indication Signal
AU-LOP	Administrative Unit Loss Of Pointer
AU-NDF	Administrative Unit New Data Flag
AVT	Available Time
B-TAG	Backbone VLAN tag
B8ZS	Bipolar 8-zero substitution *(code with a maximum of 7 consecutive zeroes)*
BBE	Background Block Error
BDP	Bandwidth Delay Product
BER	Bit Error Ratio
BERT	Bit Error Rate Test
BIS	Bringing Into Service
BPV	Bipolar Violation
C-bits	Bit stuffing control bits
CAS	Channel Associated Signaling
CCM	Continuity Check Message
CRC	Cyclic Redundancy Check
DEI	Drop Eligible Indicator
DM1	One-way delay measurement
DMM	Delay Measurement Message
DNS	Domain Name System
DSCP	Differentiated Services Code Point
EFS	Error Free Seconds

EoMPLS	Ethernet over MPLS
ES	Errored Second
ESF	Extended superframe
ESMC	Ethernet Synchronization Messaging Channel
EXM	Experimental OAM Message
EXZ	Excessive Zeroes
F-bits	Framing bits
FDL	Facility Data Link
fps	frames per second
fps	frames per second
HDB3	High Density Bipolar 3 *(code with a maximum of 3 consecutive zeroes)*
HP	High-order Path
HP-PLM	High-order Path Payload Label Mismatch
HP-RDI	High-order Path Remote Defect Indicator
HP-REI	High-order Path Remote Error Indication
HP-TIM	High-order Path Trace Identifier Mismatch
HP-UNEQ	High-order Path Unequipped
HR	Hypothetical Reference allocation
IEEE	Institute of Electrical and Electronic Engineers
IFG	InterFrame Gap
ILA	In-Lane Alignment
IP	Internet Protocol
ISDN	Integrated Services Digital Network
LAN	Local Area Network
LAN	Local Area Network
LBM	Loop-back Message
LBR	Loop-back Response
LFS	Link Fault Signaling
LMM	Loss Measurement Message
LMP	Link Management Protocol
LOF	Loss Of Frame
LOMV	Virtual Tributary Loss Of Multiframe
LOPP	STS Path Loss Of Pointer
LOPV	Virtual Tributary Loss Of Pointer
LOR	Loss Of Recovery
LOS	Loss Of Signal

LP	Low-order Path
LP-PLM	Low-order Path Payload Label Mismatch
LP-RDI	Low-order Path Remote Defect Indicator
LP-REI	Low-order Path Remote Error Indication
LP-TIM	Low-order Path Trace Identifier Mismatch
LP-UNEQ	Low-order Path Unequipped
LSS	Loss of Signal Synchronization
LTM	Link Trace Message
MAC	Media Access Control
Mbps	Mega bit per second
MCC	Maintenance Communications Channel
ME	Maintenance Entity
MEG	Maintenance Entity Group
MEP	Management End Point
MF	Multi Frame
MFAS	Multi Frame Alignment Signal
MiM	MAC-in-MAC
MPLS	Multiprotocol Label Switching
MS	Multiplex Section
MS-AIS	Multiplex Section Alarm Indication Signal
MS-RDI	Multiplex Section Remote Defect Indication
MS-REI	Multiplex Section Remote Error Indication
MSS	Maximum Segment Size
MTU	Maximum Transmission Unit
MUX	Multiplex
NDF	New Data Flag
NFAS	Non Frame Alignment Signal
NTP	Network Time Protocol
OAM	Operation, Administration and Maintenance
OC-N	Optical Carrier at level N (N = 1, 3, 12, 24, 48, 192 or 768)
OLA	Out of Lane Alignment
OOF	Out Of Frame
OOR	Out Of Recovery
OUI	Organizationally Unique Identifier
P-bits	Parity bits
PBB	Provider Backbone Bridges, known as "MAC-in-MAC" (MiM)

PCP	Priority Code Point
PDH	Plesiochronous Digital Hierarchy
PLMP	High-order Path Payload Label Mismatch
PLMV	Low-order Path Payload Label Mismatch
POH	Path Overhead
ppb	parts per billion
PRBS	Pseudo Random Binary Sequence
QL	Quality Level
QRSS	Quasi Random Signal Source
RAI	Remote Alarm Indication
RDI	Remote Defect Indication
RDIL	Line Remote Defect Indication
RDIP	High-order Path Remote Defect Indicator
RDIV	Low-order Path Remote Defect Indicator
REI	Remote Error Indication
REIL	Line Remote Error Indication
REIP	STS Path Remote Error Indication
REIV	Virtual Tributary Remote Error Indication
RPM	Real-time Performance Monitoring
RTT	Round-Trip Time
Rx	Receiver
SDH	Synchronous Digital Hierarchy
SES	Severely Errored Second
SF	Superframe
SID	Backbone Service Instance Identifier
SLM	Synthetic (frame-) Loss Measurement
SOH	Section Overhead
SONET	Synchronous Optical NETwork
SSF	Server Signal Fail
STAT	Status
STL	Synchronous Transport Lane
STM	Synchronous Transport Module
STS	Synchronous Transport Signal
TAI	Time, Atomic International
TC	Tandem Connection
TC-AIS	Tandem Connection Alarm Indication Signal

TC-BIP2	Tandem Connection Bit Interleaved Parity-2
TC-IEC	Tandem Connection Incoming Error Count
TC-LTC	Tandem Connection Loss of Tandem Connection
TC-ODI	Tandem Connection Outgoing Defect Indicator
TC-OEI	Tandem Connection Outgoing Error Indication
TC-RDI	Tandem Connection Remote Defect Indicator
TC-REI	Tandem Connection Remote Error Indication
TC-TIM	Tandem Connection Trace Identifier Mismatch
TC-UNEQ	Tandem Connection Unequipped
TCM	Tandem Connection Monitoring
TCP	Transmission Control Protocol
TIM	Trace Identifier Mismatch
TIMP	High-order Path Trace Identifier Mismatch
TIMV	Low-order Path Trace Identifier Mismatch
TLV	Type, Length, Value encoding
TOH	Transport Overhead
TP	Tributary Port
TRAU	Transcoder and Rate Adaptation Unit
TS	Tributary Slot
TTL	Time To Live (hop limit)
TU	Tributary Unit
TU-AIS	Tributary Unit Alarm Indication Signal
TU-LOM	Tributary Unit Loss Of Multiframe
TU-LOP	Tributary Unit Loss Of Pointer
TU-NDF	Tributary Unit New Data Flag
TUG	Tributary Unit Group
Tx	Transmitter
UAT	Unavailable Time
UCA	Use Customer Address
UDP	User Datagram Protocol
UNAV	Unavailable
UNEQP	High-order Path Unequipped
UNEQV	Low-order Path Unequipped
UTC	Universal Time Coordinated
VC	Virtual Container
VLAN	Virtual Local Area Network

VSM	Vendor Specific OAM Message
VT	Virtual Tributary
WAN	Wide Area Network
WWN	Worldwide Name