W32-U3641DTV/GPS

アドバンテスト

地デジ電波レベル監視ソフト!

従来品「CATV伝送路特性の測定(W32-CATVA)」のデジタル放送対応版です

スペクトラムアナライザ U3641/U3641N U3661

使用できる機種 U3641,U3641N,U3661

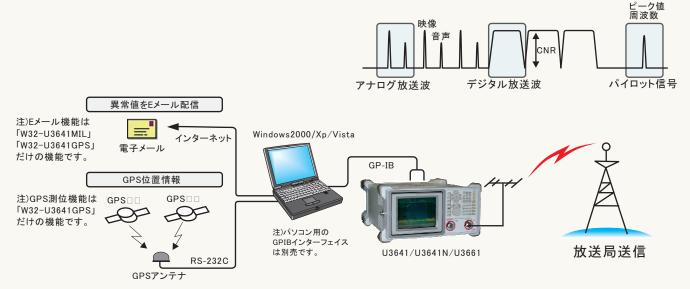
GPS測位	品番	GP-IBボード	価格	動作環境	
	W32-U3641DTV-R	ラトックシステム製	520,000円	Windows	
	W32-U3641DTV-N	NI製	消費税は含みません。	7/8.1/10 (32 or 64bits)	
	W32-U3641GPS-R	ラトックシステム製	廃盤	Excel 2010/2013 2016/2019	
	-W32-U3641GPS-N	NI製	元血	(32 bits Only)	

U3641.U3641N.U3661はアドバンテスト社の商標です。

機能

地上波デジタル、アナログ放送、パイロット信号の信号レベル測定と監視を行います。

放迫	差波の種類	測定項目
デジタル放送	地デジ,CATV(64QAM),BS,CS	チャンネルパワー・CNR・ノイズ・OBW(占有周波数帯域幅)
アナログ放送	NTSC(アナログ)	映像信号・音声信号・映像-音声・OBW
パイロット信号		信号レベル・ピーク値・ピーク値周波数・OBW



◆1.最大250CHまでのデジタル/アナログチャンネルのCNR,信号レベル,OBWを自動的に測定します。

測定するTVチャンネルは、「地上波デジタル」「CATV 64QAM」「BS」「CS」「アナログ」「パイロット信号」のチャンネルを混在して指定できます。 連続して測定できるTVチャンネルは、最大250CHまで指定でき、各CH毎にチャンネルパワー、CNR、信号レベルなどの測定が可能です。 測定結果は、リアルタイムにExcelシートに入力されます。

測定チャンネルや測定項目がExcelの列数256項目を超えると測定結果を横方向に入力できません。その場合、測定結果を縦方向に切換えます。 縦方向に切換えることにより、65,000項目までの同時測定が可能になります。

- ◆2.指定された測定時間間隔で、指定された回数(Max.65,000回)の測定を繰り返します。
- 測定時間間隔の最小値はU3641のスイープ時間やアベレージ回数などの測定に要する時間で決まります。定期的にExcelブックをバックアップ保存できます。Ethernet上の遠隔値のパソコンから、測定結果を保存したExcelブックを取り出して測定結果を確認できます。
- ◆3.測定する開始時刻と終了時刻を指定すると、毎日、その時間帯を自動的に繰返し測定します。

毎日の測定結果は、日別にExcel-Bookに自動的に保存されます。その日の測定が終了すると同時に測定結果をExce-Bookに保存して、次の日のためのExcel-Bookを新しく作成するため、ハードディスクの容量制限以外、測定の日数に特に制限はありません。 測定結果は、Ethernet上の遠隔地のパソコンからいつでも取り出せます。

- ◆4.全測定項目の測定値に対し判定値を設定し、異常時、Eメールで連絡できます。
 - 各測定値に対し、「上限判定」「下限判定」「両側判定」の設定が可能で、その判定値を外れた測定値はExcelシートに赤色で入力されます。また、「W32-U3641MIL」、「W32-U3641GPS」は判定値を外れた測定値をリアルタイムに電子メール配信します。
- ◆ <u>5.「W32-U3641GPS」では、GPS測位による位置情報も同時に取得が可能で、距 間隔を一定での測定もできます。</u>

「W32-U3641GPS」には、GPS測位に必要なGPSアンテナセットが付属していますから、本ソフトを購入後直ちにU3641の測定と同期してGPS位置情報の取得が可能になります。緯度、経度は度数表現で入力されますから、他の地図ソフトへデータを渡すことは容易です。また、車載走行試験での測定では、一定時間間隔の測定以外に、一定距 間隔での測定も可能です。 【GPSデータの入力値の種類】 緯度、経度、GPS時刻、高度、推定誤差、衛星数、速度、針路



複数チャンネルの測定結果例

/測定する複数のTVチャンネルをExcelシートに入力します。

A	B C	D	E	/F	G	Н	I	J	K	L	M
				á							
	CH1/NTSC(93)	OH15/ISDB-T(48	451.25. ● ILOT								
							1				
			2		CH-1	CH-1	CH-1	CH-15	CH-15	CH-15	CH-??
i					NTSC	NTSC	NTSC	ISDB-T	ISDB-T	ISDB-T	PILOT
					93MHz	93MHz	93MHz	485.142857N	485.142857N	485.142857	451.25MHz
	日付時刻	経過時間(秒)	緯度	経度	映像(dBuV)	音声	映像-音声	CH.POWER(dE	NOISE	CNR	CENTER(dBuV)
1 2	2006/08/13 06:01:52	0	35.11915	137.02078	85.196	77.669	7.527	75.309	47.01	28.2987	78.197
0	2006/08/13 06:02:10	17.813	35.11915	137.02078	84.635	77.351	7.284	75.306	46.993	28.3132	78.202
1	2006/08/13 06:02:27	35.188	35.11915	137.02078	84.335	77.393	6.942	75.433	47.011	28.4215	78.208
2	2006/08/13 06:02:44	52.094	35.11915	137.02078	86.613	77.334	9.279	75.309	47.019	28.29	78.199
3	2006/08/13 06:03:02	69.5	35.11915	137.02079	85.183	77.4	7.783	75.228	46.905	28.3231	78.211
4	2006/08/13 06:03:18	86.157	35.11915	137.02079	85.55	77.313	8.237	75.323	46.99	28.3329	78.193
5	2006/08/13 06:03:35	103.297	35.11915	137.02079	84.478	77.348	7.13	75.34	47.019	28.3209	78.202
6	2006/08/13 06:03:53	120.547	35.11915	137.02079	84.615	77.267	7.348	75.354	47.067	28.2871	78.202
7	2006/08/13 06:04:10	138.063	35.11915	137.02078	85.252	77.324	7.928	75.33	47.06	28.2707	78.211
3	2006/08/13 06:04:27	155.203	35.11914	137.02078	86.475	77.339	9.136	75.399	47.035	28.3638	78.211
9	2006/08/13 06:04:44	172.125	35.11914	137.02078	85.818	77.372	8.446	75.3	47.013	28.287	78.223
0	2006/08/13 06:05:01	189.25	35.11914	137.02078	85.921	77.33	8.591	75.346	46.99	28.3566	78.225
1	2006/08/13 06:05:18	206 422	35 11 91 4	137 02077	86 731	77 355	9 376	75 349	46 933	28 41 54	78 207

操作衫服

測定を開始します。

測定値は現在のカーソルから入力されます。

「START」ボタンで測定を開始する前に、下記の設定を行っておく必要があります。

1.各チャンネル種類毎に測定する項目にチェックを付けます。

2.測定周波数(チャンネル)を指定します。

「複数周波数」を選択した場合は、Excelシート上に 測定チャンネルを事前に入力しておきます。

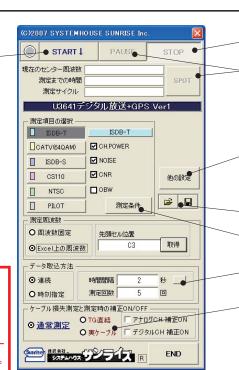
3.判定が必要な場合は、各測定項目毎に判定値を 入力します。

4.データ取込方法で「連続」「時刻指定」の選択を行い ます。

5.「その他の設定」で、定期的なExcelブックのバックアップの方法を指定します。

※ 重要!(GPSの場合のみ)

・パソコンの電源をONにして、Windowsが完全に起動した後、GPSアンテナの電源をONにして下さい。GPSアンテナの電源をONにした後でWindowsを起動するとマウスやキーボードが正常に動作しない場合があります。



- 測定を緊急停止します。

「PAUSE」をクリックすると、全測定チャンネルの測定を終了後、次のサイクルの測定を行わず一時停止状態になります。

PAUSE状態で「SPOT」をクリックすると1サイクルの測定を行った後、再度PAUSE状態になります。

「START」ボタンで連続測定モードに復帰します。

ーデータのバックアップ方法や、GPSの測定項目選択 等を行います。

データ取込方法の「連続」「時刻指定」の選択により表示される画面が異なります。

- 入力した全ての内容を保存、または読み出します。

`各チャンネルの種類別に測定条件を入力します。

- 時間間隔の入力を「秒」と「分」で切り換えます。

ケーブル損失を測定したり、測定中のケーブル損失補正のON/OFFを設定するために使用します。

測定チャンネルの入力方法

単一チャンネル測定(固定周波数)と複数チャンネル測定(Excel 上の周波数)の選択を行います。

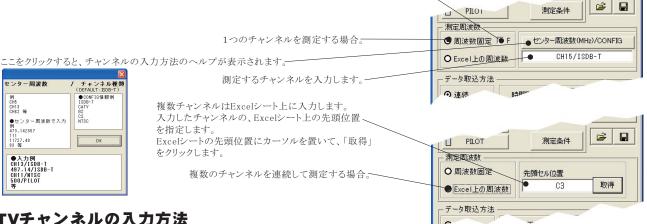
測定するチャンネルは、「チャンネル番号」「センター周波数」の どちらでも入力が可能です。

単一チャンネルの測定で、チェックを付けると高速測定モードで測定 が行われます。その場合、測定項目は下記に様に限定されます。 デジタルチャンネルは、「チャンネルパワー」。

NTSCチャンネルは、「映像」「音声」「映像音声」。

パイロット信号は、「ンターレベル」「PEAK値」「PEAK周波数」。

1秒に2回程度の測定速度になります。



TVチャンネルの入力方法

チャンネル番号で入力する場合

入力の書式 (大文字、小文字の識別はしません。)

|CH|チャンネル番号|/|チャンネル種類

測定するチャンネルの例	入力方法	省略入力
UHF 15CH, ISDB-T	CH15/ISDB-T	CH15
VHF 9CH, NTSC	CH9/NTSC	無し
CATV 25CH, CATV	CH25/CATV	無し
BS 13CH, ISDB-S	CH13/BS	無し
CS 14CH, CS110	CH14/CS	無し

周波数で入力する場合

入力の書式(大文字、小文字の識別はしません。)

測定する ンター周波数と チャンネルの種類の例	入力方法
485.142857MHz,ISDB-T	485.142857/ISDB-T
201MHz,NTSC	201/NTSC
239MHz , CATV(64QAM)	239/CATV
11957.64MHz , ISDB-S	11957.64/BS
12531MHz , CS110	12531/CS
500MHz , パイロット信号	500/PILOT

チャンネルの種類と、そのチャンネル範囲

- •"ISDB-T" CH13∼CH62
- ·"NTSC" CH1~CH62
- •"CATV" CH13 ∼ CH63
- •"BS" •"CS" CH1, CH3, CH5, CH7, CH9, CH11, CH13, CH15
- CH2, CH4, CH6, CH8, CH10, CH12, CH14, CH16, CH18, CH20, CH22, CH24
- ·"PILOT" パイロット信号は、周波数で入力する。

ISDB-T,CATV,BS,CS(デジタル放送) PILOT(パイロット信号) ンター周波数 ンター周波数 ・ノタ・ 一周波数 .75MHz 2.75MHz 映像

複数チャンネルの測定を行う場合

複数チャンネルを連続測定する場合は、下記のようにExcelシートに測定チャンネルを入力します。 先頭 ル位置にカーソルを置いて「取得」ボタンをクリックすると、先頭 ル位置が登録されます。(下記図の場合は"C3") 測定チャンネルを入力する ル位置は自由ですが、測定値を入力する範囲以外で入力してください。

/この位置にカーソルを置いて「取得」ボタンをクリックします。



ケーブル損失量の測定と補正測定の方法

まず実際に測定に使用するケーブルの損失量を測定します。

測定する前に、各チャンネルの測定条件を、実際の測定と同じ条件に設定してください。また、Excelシートには測定するチャンネルを事前に入力しておきます。そのチャンネル周波数でのケーブル損失量を測定します。

本測定を行うためには、スペクトラムアナライザにトラッキングジェネレータが装備されていることが条件になります。

①まず、TG(トラッキングジェネレータ)の出力と、スペアナ入力をできるだけ短いケーブルで接続します。



「TG直結」にチェックを付け測定を開始します。



TG出力と、スペアナ入力を直結してから 測定を開始します。

②次に、TG(トラッキングジェネレータ)の出力と、スペアナ入力を実際に使用するケーブルで接続します。



、「実ケーブル」にチェックを付け測定を開始します。



/各チャンネルの下の ルにケーブル損失量の測定値が入力されます。

	A	В	С	/ D	E	F	G	Н	I
1									
2			ケーブル損失の測	定例					
3			CHI/NTSC(93)	CH3/NTSC(105)	CH5/NTSC(179)	CH15/ISDB-T(485142857)	CH17/ISDB-T(497142857)	451.25/PILOT	
4			€ -1.342	-1.853	-2.015	-4.52	-5.236	-3,543	
5									•

③ケーブル損失を補正して測定を行うためには、「通常測定」と「アナログ/デジタル補正ON」にチェックをつけて、測定を開始します。



「通常測定」と「アナログ補正ON」/「デジタル補正ON」にチェックをつけて実際の測定を開始すると、上記で測定したケーブル損失量を補正した測定結果が得られます。

実際は、「アナログ補正ON」にチェック付けた状態で測定を開始すると、「NTSC」と「PILOT」の各チャンネルの下の ルにある数値を測定値に対しマイナスします。

「デジタル補正ON」にチェック付けた状態で測定を開始すると、「ISDB-T」「CATV」「BS」「CS」の各チャンネルの下の ルにある数値を測定値に対しマイナスします。

の下の ルにある数値を測定値に対しマイナスします。 両方にチェックをつけると、アナログ/デジタルの両チャンネルのケーブル補正が行われます。

ルが空欄の場合は、補正ゼロになります。

この ルの数値は、手入力した数値であった場合でも同じ補正が行われます。

データ取込方法の指定方法

測定データの取り込みの方法は2種類用意されています。

「連続」を選択すると、「START」ボタンをクリックすると直ちに測定を開始し、指定した回数(サイクル)の測定を行います。 「時刻指定」を選択すると、指定された時間帯の間、毎日測定を繰り返します。

「他の設定」 をクリック

「他の設定」

をクリック

「連続」を選択します。

「時間間隔」と「測定回数」(測定サイクル)を入力してください。右側の四角ボタンをクリックすると、時間間隔を「秒」「分」で切り換える事ができます。

「時間間隔」の欄には0~36,000の範囲で入力してください。ただし、最小時間はU3641の測定時間に依存します。

「測定回数」の欄には、1~65,000の範囲で入力してください。測定回数が明確でない場合は、「STOP」キーでいつでも測定を終了できますから、大き目の測定回数を入力してください。

「START」ボタンをクリックしてから実際にスタートを開始するまでの遅延時間を入力します。、

測定中に、定期的に測定データの入力されたExcelブックを上書き保存します。 保存する周期(測定サイクル間隔を設定してください。

そのとき作成されるExcelブック名や保存フォルダは、下記で入力します。

・バックアップを行わない場合の測定データの入力のされ方。

測定データは、1サイクル毎にExcelシートの下方向(右方向)に向かって入力され、最下行(最右列)に到達すると、次のシートの最上行(最左列)に自動的に移動してデータの入力を継続します。次のシートがない場合は、自動的に新しいシートが作成されます。

・バックアップを行う場合の測定データの入力のされ方。

測定データは、Excelシートの下方向(右方向)に向かって入力され、最下行(最右列)に到達すると、現在のExcelブックを保存して、新しいブックを作成します。新しいブックの先頭シートの最上行(最左列)に自動的に移動してデータの入力を継続します。

Excelブックを保存するフォルダを指定します。指定されていないとExcelのデフォールトのカレントフォルダに保存されます。

バックアップ保存されるExcelブック名の先頭に付ける名称を入力します。 Excelブックには、下記の名前が自動的に付けられます。

バックアップ保存でExce|ブックのファイル名 "Book名のヘッダ" + "_" + 年月日 + "_" + 時分秒 + ". x|s"

使用するスペアナの型式を「U3641」「U3661」から選択します。

U3641本体のGP-IBアドレスを設定します。

測定データと一緒にパソコンの年月日時刻を入力します。

測定開始からの時間を入力します。

測定データをExcelシートに入力する時、1サイクルでの測定値は列方向に入力され、繰り返し測定毎にExcelシートの右方向へデータが入力されていきます。

1サイクルでの測定項目がExcelシートの1行(256)を超える場合、ここにチェックを付けます。 1サイクルでの測定値列方向に入力されるようになり、256の制限を受けません。

「時刻指定」を選択します。

1日の内で、測定を繰り返す時間帯を指定します。また、その測定を行う日付を指定します。 測定を繰り返す時間間隔は、上記の「連続」で入力して「時間間隔」が適用されます。 測定を開始すると同時に、まず、「Book名へッダ」と現在の時刻から、Book名に名前を付け、 最初の測定開始の時刻になるまで待ち、開始時刻になると繰り返し測定を開始します。 測定終了時刻になると、測定を停止し、現在のExcelブックを保存して、新しいExcelブックを 生成し、次の日の測定開始になるまで待ちます。この様に、終了日付になるまで、毎日測定 を繰り返します。この結果、測定した日数分のExcelブックが指定フォルヴに作成されます。 測定データの保存されるExcelブック名は、その日の測定が終了と同時に翌日のブックを作成 するため、ブック名に付けられる日付は測定の前日の日付になります。

現在設定されている測定日付と測定時間帯の表示。(ここでは変更できません。)

測定を行う日付を入力します。

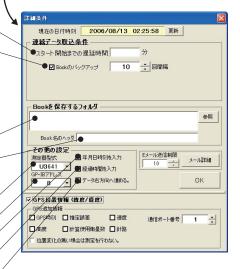
測定を行う時間帯を入力します。

1サイクルの測定を行う後に、現在のExcekブックを上書き保存します。

「Eメール送信制限」は、「W32-U3641MIL」「W32-U3641GPS」だけの機能です。 全チャンネルを一巡して測定中、判定値を外れた測定値をリアルタイムにメール配信が可能 一ですが、ここで設定したメール数を超えた場合、メール配信は行いません。 しかし、次の測定サイクルでは、再度、ここで設定したメール配信数以内でメール配信を行います。

メール配信先の設定などを行います。詳細は後述を参照ください。つ

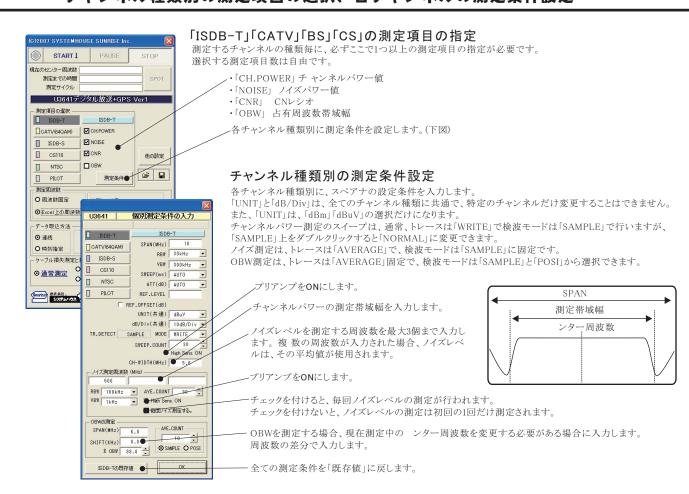


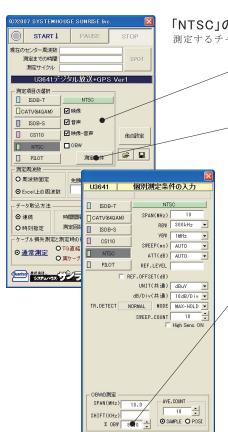






チャンネル種類別の測定項目の選択、各チャンネルの測定条件設定





NTSCの既存値

「NTSC」の測定項目の指定

測定するチャンネルに「NTSC」が含まれている場合、必ずここで1つ以上の測定項目の指定が必要です。

- ・「映像」映像搬送波レベル
- ・「音声」音声搬送波レベル
- ・「映像-音声」映像、音声レベル差
- ·「OBW」占有周波数带域幅

「NTSC」の測定条件を設定します。(下図)

「NTSC」の測定条件設定

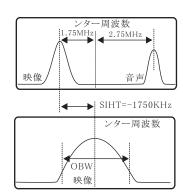
映像・音声レベル測定のスイープは、通常、トレースは「MAX-HOLD」で行いますが、「AVERAGE」を選択した場合、検波モードは「SAMPLE」と「POSI」から選択できます。

「SAMPLE」上をダブルクリックすると「POSI」に変更できます。

OBW測定は、 トレースは 「AVERAGE」 固定で、 検波モードは 「SAMPLE」 と 「POSI」 から選択できます。

OBWを測定する場合、現在測定中の ンター 周波数を変更する必要がある場合に入力します。 周波数の差分で入力します。

例えば、NTSCチャンネルの映像/音声を測定後、映像のOBWを測定する場合、下図のように「-1750KHz」ンター周波数をシフトします。





「PILOT」(パイロット信号)の測定項目の指定

測定するチャンネルに「PILOT」が含まれている場合、必ずここで1つ以上の測定項目の指定が必要です。

- ・「CENTER」 ンターの信号レベル
- ・「PEAK」ピーク値レベル
- ・「PEAK.F」ピーク値の周波数
- ·「OBW」占有周波数帯域幅

- 「PILOT」の測定条件を設定します。(下図)

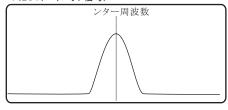
「PILOT」の測定条件設定

レベル測定のスイープは、通常、トレースは「MAX-HOLD」で行いますが、「AVERAGE」を選択した場合、検波モードは「SAMPLE」と「POSI」から選択できます。

「SAMPLE」上をダブルクリックすると「POSI」に変更できます。

OBW測定は、トレースは「AVERAGE」固定で、検波モードは「SAMPLE」と「POSI」から選択できます。

PILOT(パイロット信号)



判定値の入力

全測定項目に判定値を設定することができます。判定値を外れた測定値はExcelシートに赤色で入力されます。



判定値を設定するチェックボックス上を「Shift」キーを押しながら クリックすると、その測定項目を設定する画面が表示されます。

OK

判定値の入力

8.0

CATV(64QAM)

CH.POWER

●EX一ル送信

▼ 判定する●

判定値の入力

上側判定値「

下側判定値

・チェックをつけると、下記で入力した判定値が有効になります。

∠上側判定値を入力します。下 側判定だけを行う場合は、この欄は 空欄にしてください。

指数入力も可能です。例 10E-2=0.1,12E-4=0.0012

下側判定値を入力します。上 側判定だけを行う場合は、この欄は空欄にしてください。

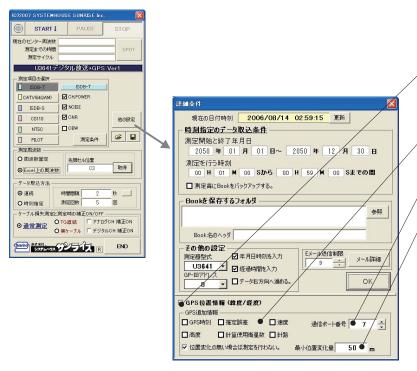
ここで入力した判定値を外れた場合、直ちに、その測定値をメール配信する場合にチェックを付けます。

メール配信を行う場合、測定を開始する前に、必ず、「Microsoft Outlook Express6」を起動しておく必要があります。

注)「W32-U3641MIL」「W32-U3641GPS」だけの機能です。

GPS情報の取得方法

「W32-U3641GPS」だけがGPSをサポートしております。



GPS測位情報を取り込む場合にチェックをつけます。 このチェックを付ける緯度と経度のデータがExcelに取り込まれます。 GPS衛星の状態により、測位ができなかった場合、Excelシートは 空欄になります。ただし、「GPS時刻」と「計算使用衛星数」だけは 入力が行われます。

・緯度/経度以外のデータもExcelに取り込む場合、追加項目に チェックをつけます。

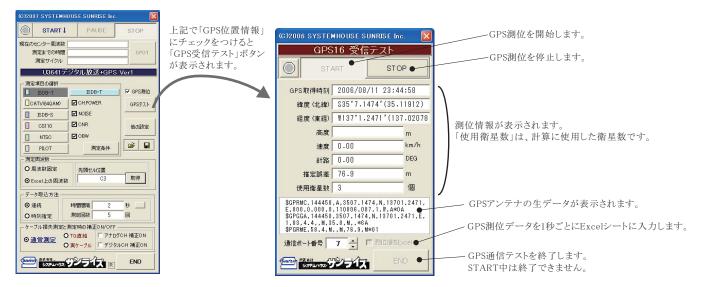
GPSアンテナを接続したRS232Cのポート番号をここに設定します。

/同じ位置での重複した測定を回避するための機能です。 本ソフトの測定は、基本的に一定時間間隔で行われます。 しかし、車載による走行測定を行う場合、道路渋滞などにより、車が 移動しない状態で一定時間間隔の測定を行うと、同じ位置での重複し た測定を行ってしまいます。この場合、ここに最低必要な移動距離を 入力します。最後に測定した位置から、ここで入力距離以上の移動が ない場合は測定を行いません。(入力範囲 20~20,000m) ただし、あまり小さな値を入力すると測位誤差により、測定されてしまう 場合があります。

もし、一定距離毎での測定を行いたい場合は、測定時間間隔を1秒から 10秒程度の小さな値に設定し、この最小位置変化量の欄に距離を入 力します。

また、GPS測位不能の場合は、移動距離の計算ができないため、移動 無しと判断し、測定は行われません。

GPS測位情報を取り込む場合、「GPS受信テスト」を使用して、事前に、衛星との通信状況を確認してください。



測定結果がExcelに入力された例

U3641で複数チャンネルを測定した例

	Α	В	С	D	E	F	G	н	I	l d	К	1	М	N	0
1					-								101		
2		0 0		7								0 1	5		
3			CHI/NTSC(93)	CH15/ISDB-T(485.142857	451.95 / DTI OT										
4		-	0111714130(03)	01113/1308 1 (483:14283)	431.23/ FILOT		2 0		>				6		
5					CH-1	CH-1	CH-1	CH-1	CH-15	CH-15	CH-15	CH-15	OH-??	CH-??	CH-??
	-	-								-			The second second second		
6		4 1			NTSC	NTSC	NTSC	NTSC	ISDB-T		ISDB-T	ISDB-T	PILOT	PILOT	PILOT
7					93MHz	93MHz	93MHz	93MHz	485.1428571	485.142857N	485.142857	485.142857	451.25MH	451.25MHz	451.25MHz
8			日付時刻	経過時間(秒)	映像(dBuV)	音声	映像-音声	OBW	CH.POWER(d	NOISE	CNR	OBW	CENTER(c	PEAK	PEAKF
9			2006/08/13 02:11:33	0.015	85.058	75.669	9.389	0.44145	73.738	46.821	26.9167	4.7676	76.659	76.659	451.255008
10			2006/08/13 02:11:55	21.844	81.568	75.571	5.997	0.46845	73.709	46.923	26.7866	4.758	76.585	76.585	451.249984
11			2006/08/13 02:12:16	42.875	84.589	75.485	9.104	0.4545	73.285	46.566	26.7191	4.7298	76.418	76.418	451.249984
12			2006/08/13 02:12:37	64.281	83.407	74.943	8.464	0.46665	73.572	46.471	27.1009	4.764	77.018	77.018	451.255008
13			2006/08/13 02:12:58	85.25	82.661	76.124	6.537	0.47205	74.143	46.284	27.8591	4.7442	77.038	77.038	451.26
14			2006/08/13 02:13:20	106.406	82.155	76.071	6.084	0.45045	74.042	46.312	27.7295	4.7802	77	77	451.255008
15			2006/08/13 02:13:41	127.922	83.297	76.067	7.23	0.4509	73.992	46.29	27.702	4.7796	76.962	76.962	451.255008
16			2006/08/13 02:14:02	149.062	83.856	75.979	7.877	0.4437	74.036	46.242	27.7936	4.7436	76.912	76.912	451.26
17			2006/08/13 02:14:24	170.515	83.895	75.919	7.976	0.4761	73.891	46.341	27.5504	4.7802	76.856	76.856	451.249984
18			2006/08/13 02:14:45	191.406	83.236	75.808	7.428	0.4518	73.905	46.31	27.595	4.7118	76.771	76.771	451.255008
19			2006/08/13 02:15:06	212.375	82.232	75.535	6.697	0.5058	73.489	46.614	26.8745	4.7886	76.544	76.544	451.26
20			2006/08/13 02:15:27	233.625	78.417	70.316	8.1 01	0.4824	73.709	46.762	26.9468	4.7562	77.251	77.251	451.249984
21			2006/08/13 02:15:48	255.015	83.91	76.373	7.537	0.4698	74.341	46.499	27.8416	4.7568	77.287	77.287	451.255008
22			2006/08/13 02:16:09	276.203	83.56	76.491	7.069	0.4428	74.235	46.467	27.7679	4.7526	77.276	77.276	451.26

GPS測定情報とU3641の測定値が入力された例

	A	В С		D	Е	F	G	Н	I	J	К	L	М
1													
2		CH1/NTSC(93)	СН	H15/ISDB-T(48	451.25/PILOT								
3	54												
4			8										20
5					2		CH-1	CH-1	CH-1	CH-15	CH-15	CH-15	CH-??
6							NTSC	NTSC	NTSC	ISDB-T	ISDB-T	ISDB-T	PILOT
7							93MHz	93MHz	93MHz	485.142857N	485.142857N	485.142857	451.25MHz
8		日付時刻	経	過時間(秒)	緯度	経度	映像(dBuV)	音声	映像-音声	CH.POWER(dB	NOISE	CNR	CENTER(dBuV)
3	2	2006/08/13 06	:01:52	0	35.11915	137.02078	85.196	77.669	7.527	75.309	47.01	28.2987	78.197
0		2006/08/13 06	i:02:10	17.813	35.11915	137.02078	84.635	77.351	7.284	75.306	46.993	28.3132	78.202
1		2006/08/13 06	:02:27	35.188	35.11915	137.02078	84.335	77.393	6.942	75.433	47.011	28.4215	78.208
2		2006/08/13 06	:02:44	52.094	35.11915	137.02078	86.613	77.334	9.279	75.309	47.019	28.29	78.199
3	2	2006/08/13 06	1:03:02	69.5	35.11915	137.02079	85.183	77.4	7.783	75.228	46.905	28.3231	78.211
4		2006/08/13 06	:03:18	86.157	35.11915	137.02079	85.55	77.313	8.237	75.323	46.99	28.3329	78.193
5		2006/08/13 06	:03:35	103.297	35.11915	137.02079	84.478	77.348	7.13	75.34	47.019	28.3209	78.202
6		2006/08/13 06	6:03:53	120.547	35.11915	137.02079	84.615	77.267	7.348	75.354	47.067	28.2871	78.202
7	2	2006/08/13 06	:04:10	138.063	35.11915	137.02078	85.252	77.324	7.928	75.33	47.06	28.2707	78.211
8		2006/08/13 06	:04:27	155.203	35.11914	137.02078	86.475	77.339	9.136	75.399	47.035	28.3638	78.211
9		2006/08/13 06	:04:44	172.125	35.11914	137.02078	85.818	77.372	8.446	75.3	47.013	28.287	78.223
20		2006/08/13 06	:05:01	189.25	35.11914	137.02078	85.921	77.33	8.591	75.346	46.99	28.3566	78.225
21		2006/08/13 06	i:0518	2∩6 422	35 1 1 9 1 ∆	137 02077	86 731	77 355	9 376	75 349	4 ନ ବସ ସ	28 41 54	78.2∩7

「W32-U3641GPS」にはGPSによる測位機能が有ります。 下記のGPSアンテナセットが付属しています。











マグネットブレート PC RS2320

 $\,\square\,0.3m$

0V ... DC12V ...