

| 種別 | コマンド | 説明 | 動作 | 送信例 | Default | 備考 |
|-------|------|--------------------------------------|---|-------------------|---------|--|
| 設定 | J | Set Baud rate | PCとの通信のボーレートを設定する 0:9600bps、1:19200、2:38400 | J1<CR> | 0 | 設定後にPC側も合わせる必要があります。8N1固定 |
| | O | #Set Start Offset Calibration | Rotatorの回転起点の電圧を校正する CCW方向にFull回転した後に送る | O<CR> | 0102 | ZeroではなくO=オー 数値は、12bitでA/D変換した値をSetする リミットスイッチで停止後に数度戻したほうがリニアリティーが良い |
| | O0 | Set Start Calibration | 回転起点に向けてからコマンドを送る。Oコマンドと同じ | O0<CR> | 0102 | ZeroではなくO0=オー、Zero |
| | O1 | Set 270度 Calibration | 回転起点+90度に向けてからコマンドを送る | O1<CR> | 0391 | ZeroではなくO1=オー、いち |
| | O2 | Set 0度 Calibration | 回転起点+180度に向けてからコマンドを送る | O2<CR> | 0690 | ZeroではなくO2=オー、に |
| | O3 | Set 90度 Calibration | 回転起点+270度に向けてからコマンドを送る | O3<CR> | 0969 | ZeroではなくO2=オー、さん |
| | O4 | Set 179度 Calibration | 回転起点+359度に向けてからコマンド送信。Fコマンドと同じ | O4<CR> | 1245 | ZeroではなくO2=オー、よん |
| | F | #Set Full scale Calibration | Rotatorの回転終点(+359度)の電圧を校正する CW方向に360度回転から1度戻した後に送る | F<CR> | - | 標準は約3~4.5V。電圧が4.5v以上の場合は入力電圧の減圧が 必須です。Yaesu450度Rotatorの場合も+359度で校正します |
| | I* | Set AZ Data Send to PC | 起動時からPCIに方位角を連続で送る設定。周期設定はK3 送る:1、送らない:0 (AZ=***<CR><LF>) | I0<CR> I1<CR> | 1 | BGARTCとBGA_LOGを使う場合1に設定します。 他のPCソフトは、0にする。 |
| | K0 | Initialize EEPROM data | EEPROMに書かれている動作条件の設定 dataを 出荷時のDefaultに戻す | K0<CR> ↑Zero | - | 全Dataの初期化。再起動が必須です |
| | K1** | Set Over run offset | M***コマンドで回転時に目的とする方位角より少し前で 停止する設定 | K103<CR> | 3 | Rotorの機種と搭載ANTIに合うように調整します。設定範囲は01~99 ADconverter読み取り値 [注]Ver1.00は、K1* |
| | K2** | Set Timer interrupt Interval | Timer割込周期の変更。変更すると方位角の検出周期と 表示周期が変わる | K205<CR> | 05 | 設定値の10倍mSがタイマー割込周期 設定範囲は02~20。05:50mS |
| | K3** | Set Disply Refresh Interval Multiple | LCDとPCIに方位角を送る周期を変更する Timer割込周期×設定値 | K308<CR> | 08 | 設定範囲は05~50。08:400mS タイマー割込周期×設定値=表示更新周期 |
| | K4* | External Out Invert | 外部制御出力の極性を反転する。 | K45<CR> | 5 | 5:制御ONの時に+5V、0:ONの時にGND Default=5 |
| | K5* | Software Limit Switch | Software Limit Switchの有効/無効 | K51<CR> | 1 | Software Limit Switchが1:有効、0:無効 Default=1 無効は、Ver1.01以前: CWだけ。Ver1.02以降: CW,CCWとも無効 |
| | K6* | Turn Rivers delay | 回転中のRotorを逆回転するときの逆回転開始Delay | K61<CR> | 1 | 指定は1Sec単位。設定範囲は1~9Sec Ver1.02~ |
| | X* | #Set speed control | Yaesu-RotatorのSpeed-control 電源OFFまで有効 | X4<CR> | 4 | 設定範囲は1~4 4:高速、3:中速1、2:中速2、1:低速 |
| | XW* | Set speed control2 | Yaesu-RotatorのSpeed-control をROMに書き込み起動時から 有効にする。再起動後に有効 | XW4<CR> | - | 設定範囲は1~4 4:高速、3:中速1、2:中速2、1:低速 |
| | Z* | Turn center Setting | 回転の起点を設定する N:North、S:South-center | ZN<CR> | N | 南起点(North-center):N、北起点(South-center):S Ver1.05以降 |
| | 操作 | | Run mode Setting | 動作エミュレーションする機種の設定 | ZB<CR> | B |
| L | | #Turn CCW (Left) | CCW(Left、左)方向に回転を開始する | L<CR> | - | I1.Kコマンド実行中は一定間隔でPCIに方位角を送信 |
| R | | #Turn CW (Right) | CW(Right、右)方向に回転を開始する | R<CR> | - | I1.Kコマンド実行中は一定間隔でPCIに方位角を送信 |
| AまたはS | | #Stop Turning | 回転中のRotorを停止する L,R,M***の全ての回転を終了する | A<CR> S<CR> | - | 手動(Manual-SW)のCW,CCWで回転している場合は無関係 |
| M*** | | #Move to ***Degree | 3桁の***度の方位まで回転して、自動停止する | M170<CR> | - | K1コマンドで設定した角度範囲の電圧を検出すると停止する |
| K | | Start AZ data send to PC | PCIにK2,K3コマンドで設定した間隔で方位角 AZ=***<CR><LF>を送る | K<CR> | - | I1が設定されている場合は重複するので意味を持たない |
| Y** | | Control Out 1~4 | 外部機器制御出力1~4のON/OFF | Y11<CR> | - | Y+出力番号1~4 + 1=ON、0=OFF |
| Q | | Quit AZ data send to PC | PCへの方位角情報の連続送信を終了する | Q<CR> | - | EEPROMの内容には影響しない |
| 表示 | V | View EEPROM data | EEPROM に設定されている設定情報を液晶に表示する | V<CR> | - | Vコマンド実行中は、LCDとPCIに方位角データを送りません |
| | C | #Azimuth deta Send request | 方位角をPCIに1回送る。***は3桁の方位角。Formatは、 GS-232B設定時は、AZ=***<CR><LF> GS-232A設定の場合は、+0***<CR><LF> | C<CR> | - | 1回だけ、最新の方角をPCIに送ります。Logger32等はこのコマンド で方位角情報要求を送ってくる。LCD表示は[AZ Req.] +0***<CR><LF>は、Plus、Zero、3桁の方位角、<CR><LF> |

- 《注0》 PCの標準ツールは、BGARTCです。《注1》 EEPROM書き込みコマンド実行後は再起動が必須です。
- 《注2》 受信した全てのコマンドを液晶の1行目に表示しています。《注3》 液晶表示の方位角は、Default500mS間隔で常時更新されています。
- 《注4》 コマンドは半角大文字と数字のみで、小文字は受け付けません。コマンドの後に<CR>(0dh)を送る。
- 《注5》 説明で、#の付いているコマンドは、YaesuのGS-232A,Bと互換がありますが、Elevation関連等のその他のYaesuコマンドはサポートしていません。
- 《注6》 Ver1.05で、North/South Center切替を追加した。Z*コマンドで切替る。K3コマンドのDefaultを10から08に変更。全体見直しをしました。スタートメッセージを1秒短縮。
- 《注7》 Ver1.10以降で、YaesuのGS-232A(23.232も含む)エミュレーションモードを追加した。Z*コマンドで切替る。GS-232Aモードの時は自動方位角送信を停止します。
ZAコマンドを実行すると、BGARTCとBGA_LOGおよびGS-232B対応のPCアプリは、方位角が受け取れないので、方位角表示はできませんがコマンドを送る操作は可能です。