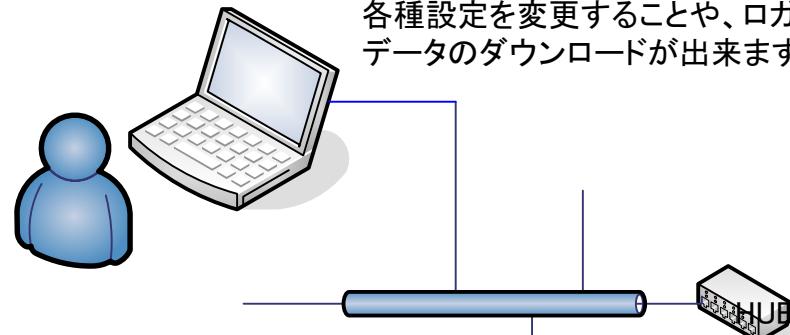


# 猿人善快「制御エンジン」OS-K II

添付説明書では、PCのIPは「自動取得」で使用することを前提に使い方をご説明しています。  
もちろん、固定ローカルIPを設定することも出来ますが、この方法はネットワーク運用の詳しい  
方にお奨めします

IEにて、本制御エンジンにアクセスすることで  
各種設定を変更することや、ロガーに記録された  
データのダウンロードが出来ます。

本制御エンジンに、別途携帯電話網接続ルータ  
ーなど用意することで、インターネット網に接続す  
ることが出来れば、mail通知、受信データのftp  
送信も可能です。



ユーザー名/パスワード  
初期値は、いずれも admin

HUB経由でない場合は、  
クロスケーブルで、直接PCと  
「エンジン」を接続します。



本制御エンジンを単体で動作させるためのACアダ  
プタを添付して出荷しております。(DC5V)  
設定、あるいはデータのダウンロード等、=猿人善  
快=本体から取り外して単体での動作も可能です。

ロガーデータの取り出しは、USBメモリによる方法が実用的です。  
USBメモリを「エンジン」のポート(いずれのポートでもOK)差し込むことで、記録されたデータをcsv型式(Excel型式)で取り出すことが出来ます。  
「エンジン」の赤色LEDが消灯したら、USBメモリを抜き取ってOKです。

## 警報関係の出荷時設定

検出時間	30秒	(30秒以上の連続受信があったら警報を上げる)
回数	3回	(警報を上げるとき、当初警報を3回鳴らす)
出力時間	4秒	(警報を上げるときの点灯時間)
インターバル	5秒	(警報を繰り返すときのインターバル)

連続30秒以内の受信は無視、警報を上げないし受信記録も残さない。  
連続30秒以上の受信があった場合、警報を3回、インターバル5秒で鳴らす。  
警報音は3回、回転灯については、当初2回4秒間点灯、以降受信中は  
ずっと連続して点灯。

この検出時間は、離反時も同じように機能します。(この設定時間以上の受信が  
無い時点で離反と判定します。途切れ途切れの受信は連続受信と判定します。)

受信記録としては、場所、名称、信号強度、接近日時、離反日時、死活情報(設  
定による)です。以下は、ロガーデータ(csv)サンプル(横幅調整)。

メモリNo	場所	名称	受信レベ	接近日	接近時	離れ日	離れ時	死活情報
A07	岡山	ハナコ	34	20100205	1109			
A07	岡山	ハナコ	34	20100205	1109	20100205	1217	
	岡山							201002060201
A05	岡山	ナツコ	19	20100206	1308			
A05	岡山	ナツコ	19	20100206	1308	20100206	1320	
	岡山							201002070201
	岡山							201002080201
A14	岡山	タロウ	25	20100208	709			
A14	岡山	タロウ	25	20100208	709	20100208	810	