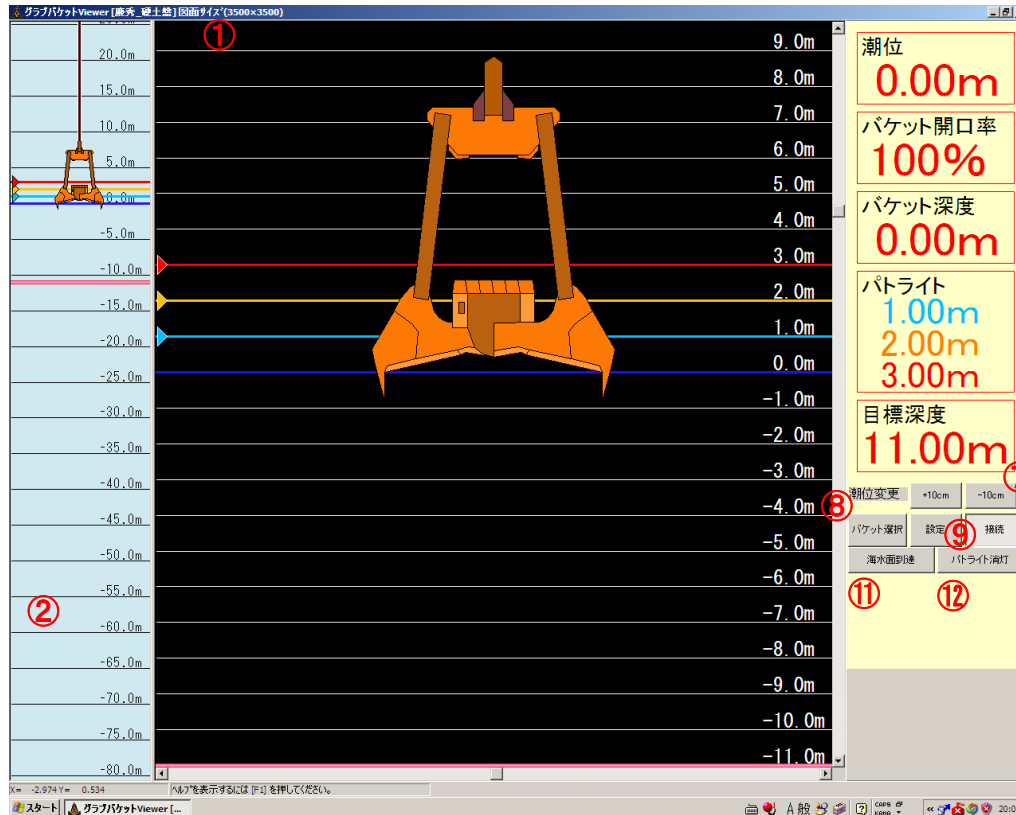


# クラブ水切り位置監視システム概要

株式会社 白海

# 1. 起動画面



① メイン画面

② サブ画面

③ 潮位設定値

⑨【設定】よりキャリブレーション時の値を入力します  
時刻とともに変化する値は⑦【+10cm】  
【-10cm】より変更します

⑧ バケット選択

表示させるバケットを選択します  
バケットを変更した場合に操作が必要  
です。

③ 現在潮位

【設定】及び【潮位変更】で変更させます

④ 開閉率表示

ワイヤ信号を元に表示されます

⑤ バケット深度表示

ワイヤ信号を元に表示されます

⑥ 目標深度表示

⑩ ワイヤ信号を受信します。

動作させるにはボタンを押して  
ください。

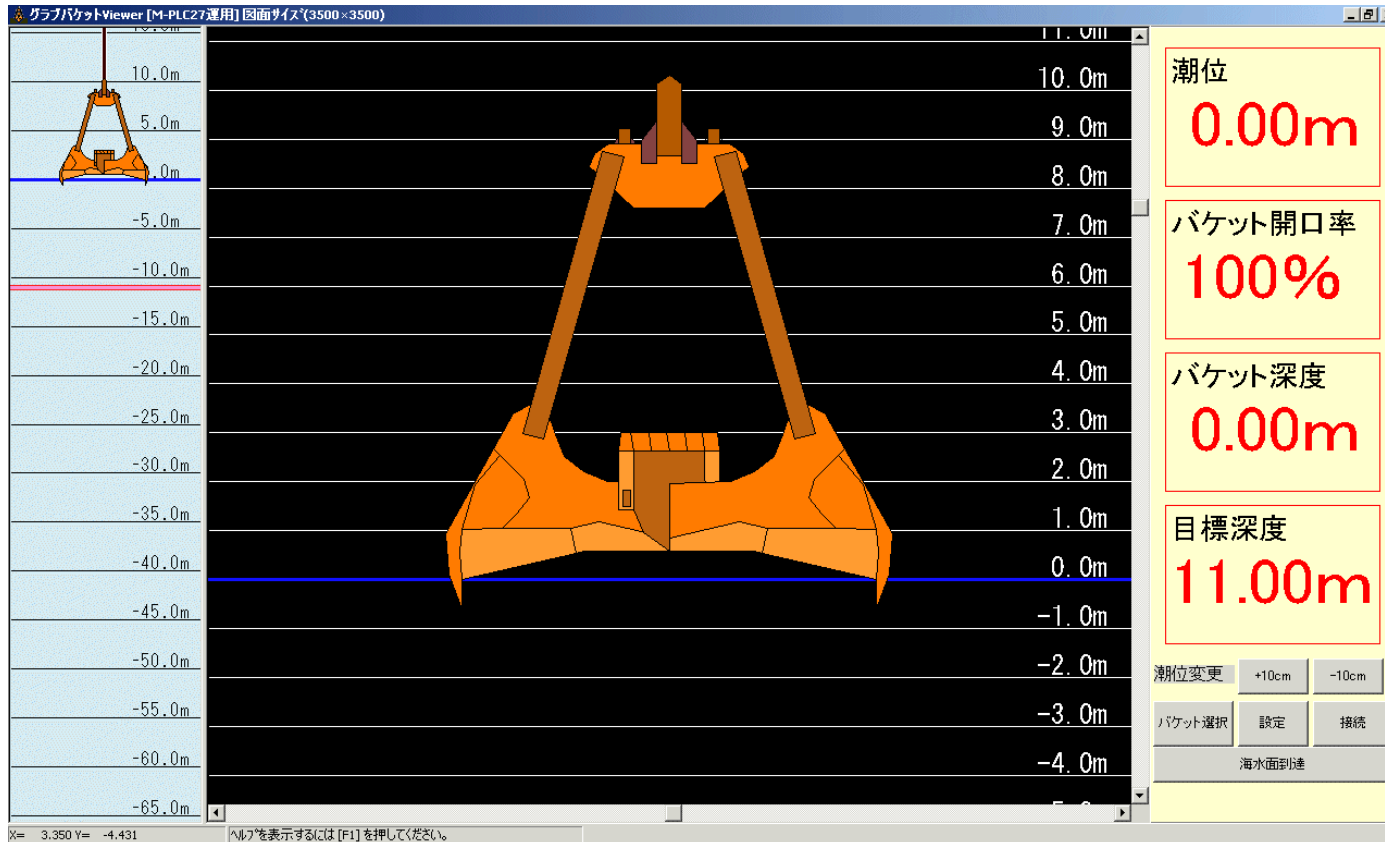
⑪ 海水面到達

0セットをおこないます。  
開いた状態でバケットを海水面につけ  
ボタンを押します。

⑨ 設定

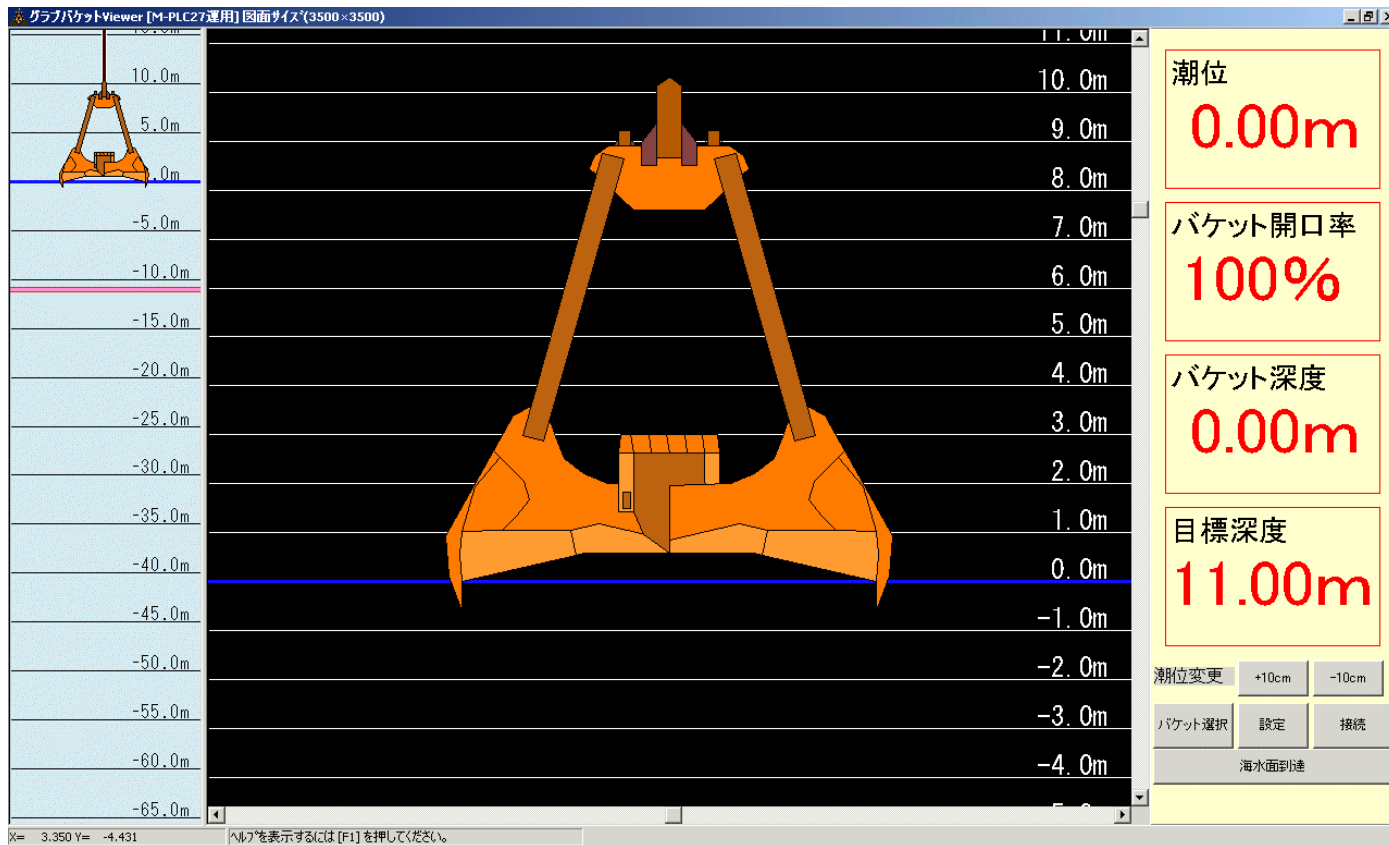
現在潮位及び目標深度の設定をおこ  
ないます。  
また、バケットとワイヤの関係を調整  
する項目があります。

## 2. 通常時の操作(キャリブレーション)



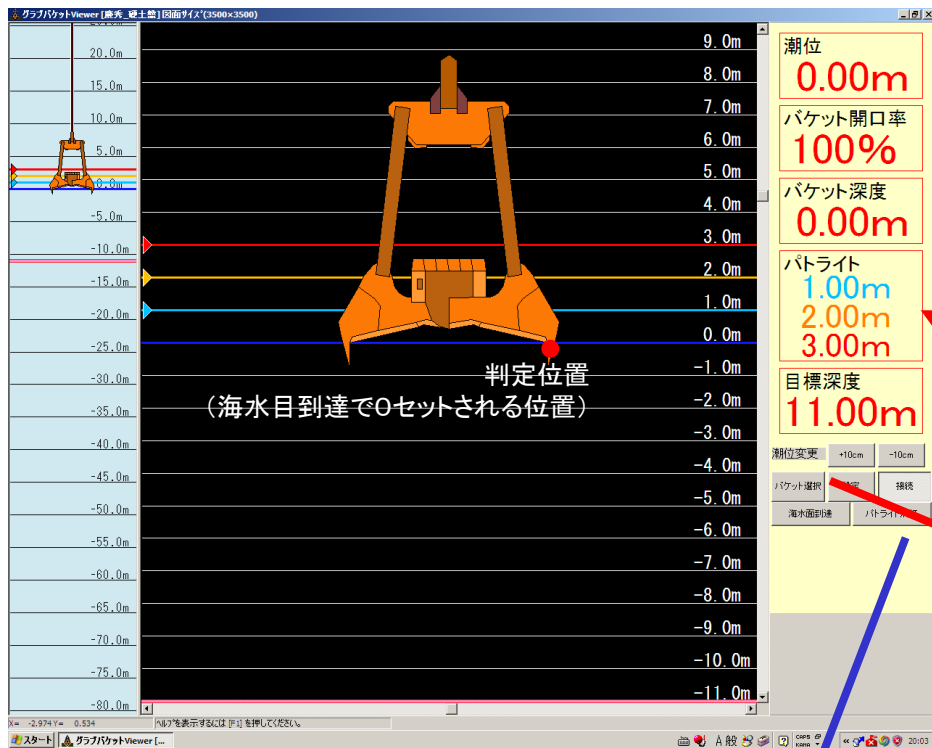
- ① 【バケット選択】でバケットを選ぶ(通常前回選択されているバケットが表示されます)
- ② 【設定】から【潮位・目標設定】を選び現在潮位を目標深度を入力
- ③ 【接続】をクリックしてカウンターを受信します(バケットが動作状態)
- ④ バケットを開いた状態で海水面に着け、【海水面到達】をクリックします(キャリブレーション動作)

### 3. 終了方法

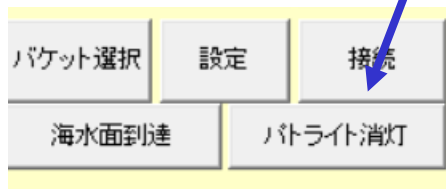
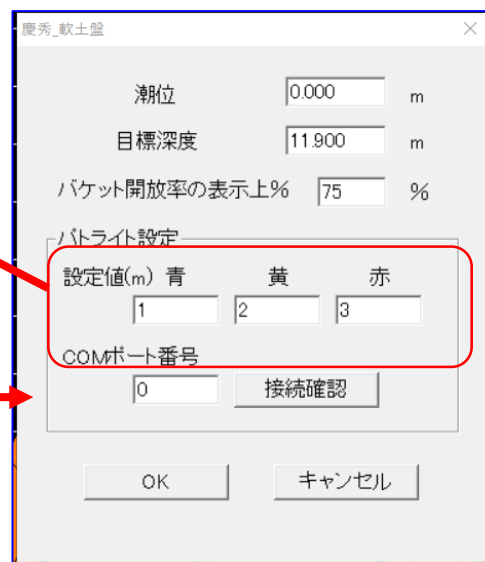


- ① 【接続】をクリックして動作を終了します
- ② 右上の×より画面を閉じて終了します

# パトライト 設定



設定値に値を入力すると主画面にパトライトの色と連動するラインが引かれます。  
それぞれのラインを超えるとランプが点灯します。  
ラインを下回ると消灯します。

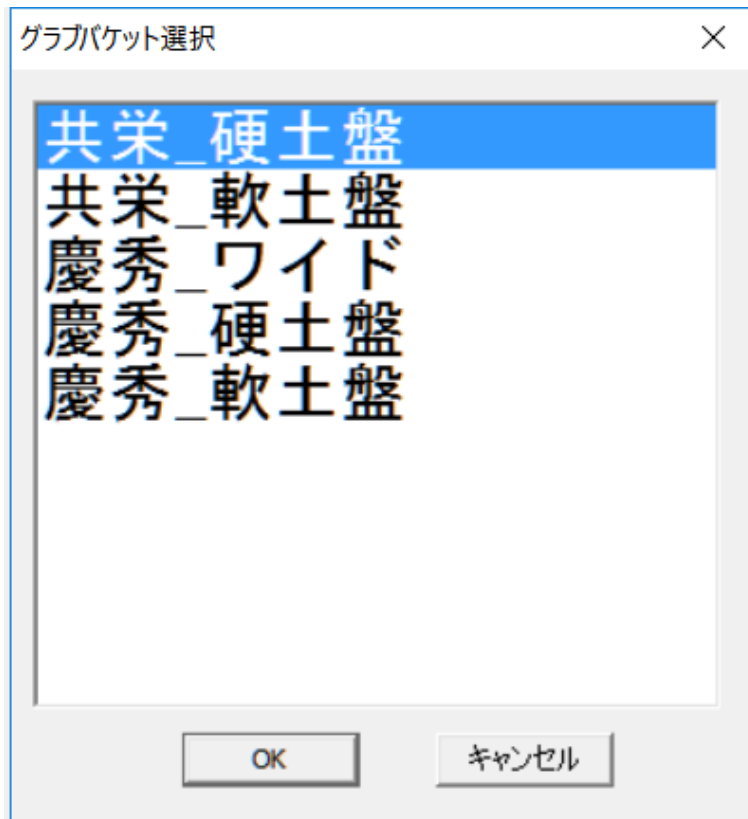


COMポート番号はパトランプの番号を指定  
(デバイスマネージャーPATLITEの番号)

強制消灯(次にラインオーバーすると再度点灯します)

## 4-1. バケット選択

- ・ 使用中のバケットを選択してください

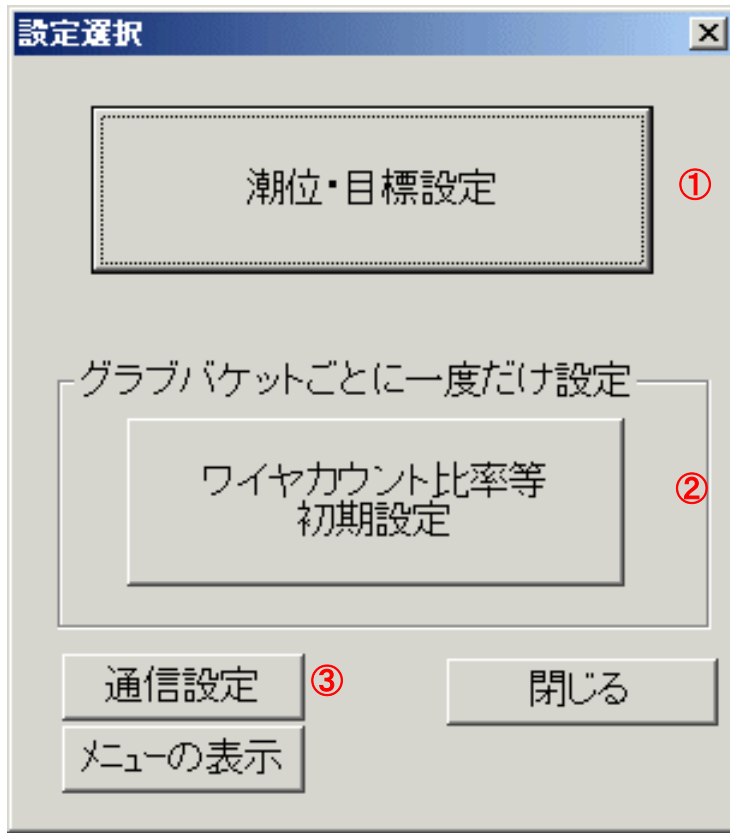


①マウスで選択

②【OK】ボタンで確定します。【キャンセル】ボタンで元の選択のまま終了します。

## 4-2. 設定

- ・ 潮位と目標深度の設定
- ・ ワイヤカウントの調整
- ・ ワイヤ信号の通信設定



### ① 潮位・目標設定

現在潮位と目標(計画)深度を設定します。  
作業を始める前に設定する必要があります。  
パトライトの設定をおこないます

### ② ワイヤカウント比率等初期設定

ワイヤ信号をバケットの動作を設定します。  
一度設定をおこなえば完了します。

### ③ 通信設定

ワイヤ信号の設定をおこないます。  
一度設定をおこなえば変更する必要はありません。

## 4-2-1. 潮位・目標設定

- ・ 現在(キャリブレーション時)潮位入力
- ・ 目標深度入力
- ・ バケット開閉率の表示丸め

慶秀\_軟土盤

潮位  m

目標深度  m

バケット開放率の表示上%  %

バトライト設定

設定値(m) 青 黄 赤

COMポート番号



## 4-2-2. ワイヤカウント等初期設定

- ・ バケットとワイヤのカウントを設定
- ・ バケット毎に設定する必要があります。

深さ移動量:バケット開閉比

グラフバケットを高い位置から降ろしてください。

計測開始

開始 左: -14 右: -134

終了 左: 66 右: -54

グラフバケット深さ移動量比率

方法1

基準高さ(高) カウンタ 0

基準高さ(低) カウンタ 1

高低差 0.075 m

方法2

75mm設定

※上記に反映されます。

グラフバケット開閉率

0% カウンタ -600

100% 最大開口 カウンタ -400

初期設定保存 キャンセル

- ① 上下動の設定 左:バケット上下、右:バケット開閉  
10m程の高い位置から【計測開始】し0m程の位置で【計測終了する】
- ② ワイヤカウントが1カウントでどのくらい上下するかの計算  
高低差に数値を入力します。  
10mの位置で【基準高さ(高)】をクリック  
0mの位置で【基準高さ(低)】をクリックしそれぞれのカウントを取得  
取得したカウント差から高低差を手動で計算して値を入力します。
- ③ バケットが閉じている状態で【0%】をクリック  
最大に開いている状態で【100% 最大開口】をクリックします
- ④ 【初期設定保存】データを記憶します。

バケット毎に①から③を設定してデータを保存してください



## 4-2-3. 通信設定

- ・ ワイヤ情報を受けるための設定

The image shows a Windows-style dialog box titled 'プロパティ' (Properties) with a close button (X) in the top right corner. The dialog is divided into two main sections: 'GPS通信設定' (GPS Communication Settings) and 'データ更新タイミング' (Data Update Timing).

**GPS通信設定**

**COMポート設定**

ボーレート(B)  (1200~57600)

データ長(D)

パリティ(P)

ストップビット(S)

ポート(R)

**データ更新タイミング**

ポートを見に行く間隔(I)  秒 (1~999)

フルスピード(1秒未満)

At the bottom of the dialog are two buttons: 'OK' and 'キャンセル' (Cancel).

# ワイヤカウントとバケット位置表示の関連

## ・ 設定キャリブレーション機能

### 主・副ワイヤカウンター比率設定

バケット 高い位置  
バケット 低い位置

主・副ワイヤーカウントの記録  
主・副ワイヤーカウントの記録

、よりバケット上下動による主・副ワイヤ  
カウント比率を計算する

の比率で主・副ワイヤーが動作している場  
合はバケット開閉動作はおこなわない

### バケット深さ移動比率設定

バケット 高さ1  
バケット 高さ2

主カウンタ記録  
主カウンタ記録

高さ1 - 高さ2 / - より1カウントあたりの  
バケット上下移動量を計算する

主カウンタが増減で の値分バケット位置を  
上下させる

### バケット開閉比率設定

バケット開閉率0%  
バケット開閉率100%

副カウンタ記録  
副カウンタ記録

- / 100により1カウントあたりの開閉率  
を計算する

### バケット上下動と開閉動

主ワイヤー増減でバケット1カウントあたり 分を上下させる

副ワイヤー増減時 の比率以外でカウンタ値が増減した場合は の値で  
開閉度を変更する

- **作業前キャリブレーション機能**

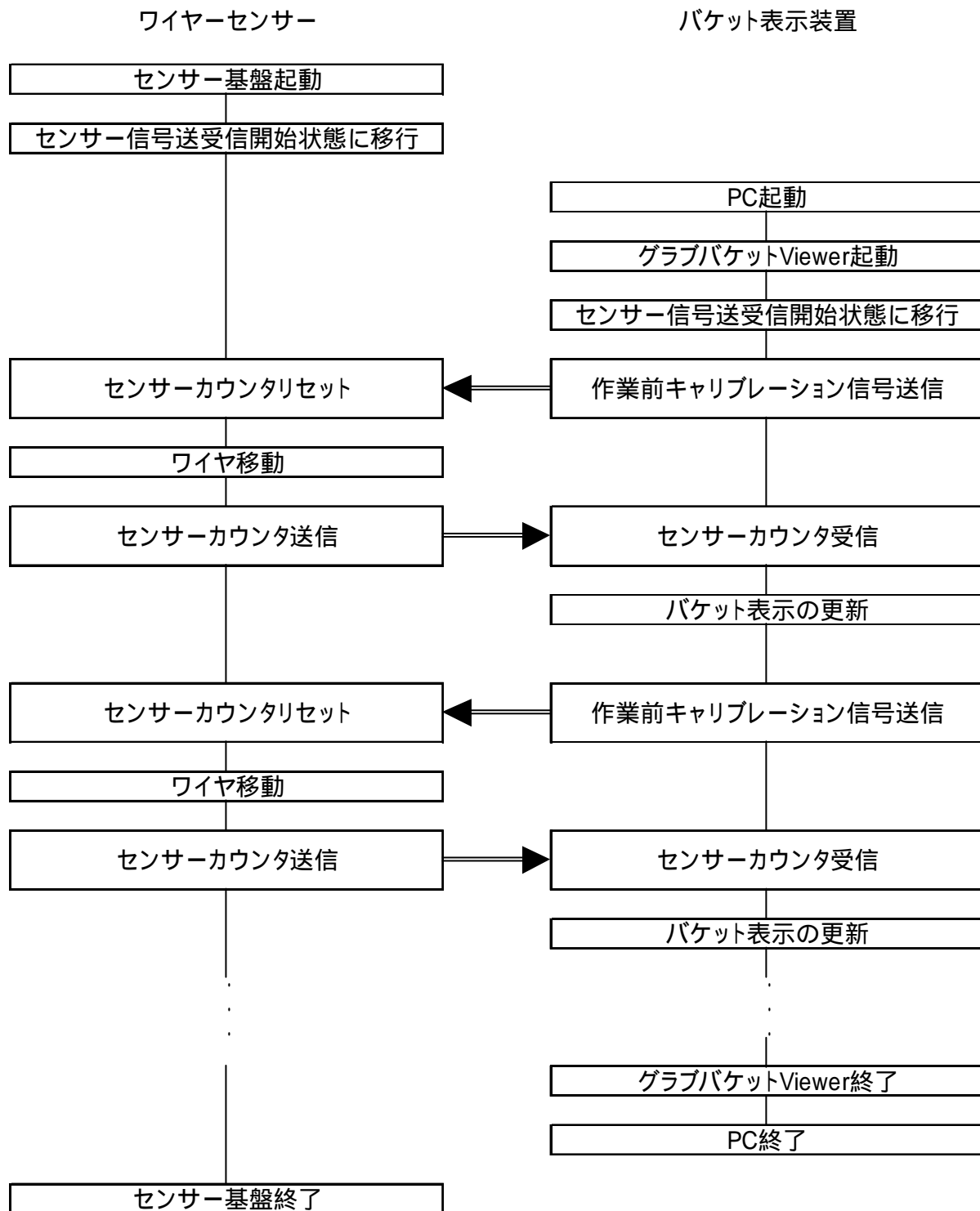
バケットを海水面に合わせる

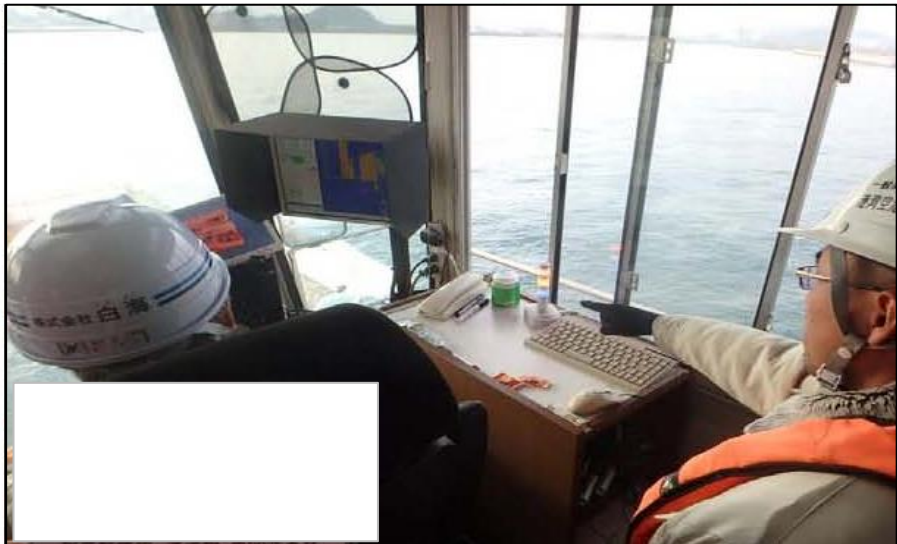
グラブバケットViewerよりセンサーカウンターにリセット信号を送信す

センサーカウンター主・副0セット

グラブバケットViewerのバケット表示位置を海水面に変更

# 動作フロー





効果の確認



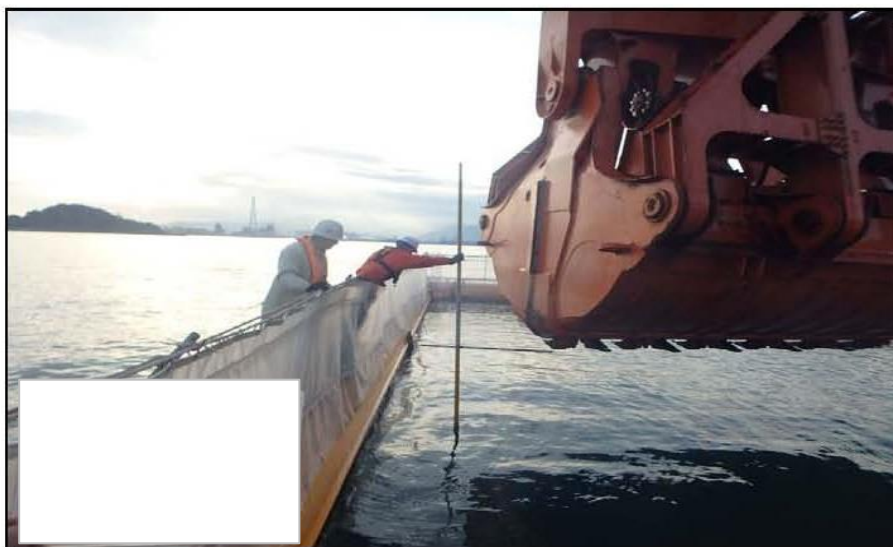
効果の確認



効果の確認



効果の確認



効果の確認



効果の確認