

1. 起動～初期化

周辺初期化後、トランシーバーとの通信手段設定

IF ; コマンド設定の場合は、1. 2秒の Timer 起動

AI* ; コマンド設定の場合は、トランシーバーに応答があるまで繰り返し [AI;]
コマンドを送る。応答を受信すると Kenwood は [AI2;]、Yaesu は [AI1;]
を送る。

2. Main

- (1) 2つのシリアル・ポートの受信 Buffer に受信 Data があるかチェック
受信入力があれば 1Frame 受信処理を Call、データーの正常性チェック。
- (2) TRX から受信した周波数とモードで、変更があれば
①CI-V で IC-PW1 に送信する。②VL-1000 用 4Bit-BCD データーのセット
または、アンテナ切替情報のデーターセット。③液晶表示内容の更新
- (3) IC-PW1 から受信した Data があれば、要求に対する応答の送信処理
要求と応答は周波数と Mode 情報。
- (4) VL-1000 の Tune 処理
Tune (T) が押されたのを検出したら、Kenwood-TRX に [TX2;] を送信する。
" 離れたら、Kenwood-TRX に [RX;] を送り、CW 送信を停止する。
- (5) Timer 割込み処理 (IF;コマンド使用に設定されている場合)
1.2 秒の間に Transceiver から [IF;] コマンドの応答を受信したか確認し、
受信がない場合は Transceiver に [IF;] を送信。
受信があれば、PC の logging ソフト等が動作中と判断して何もしない。

3. Transceiver からの CAT 信号 1Frame 受信処理

Transceiver から送られた CAT 情報を受信し、正常性の Check

4. IC-PW1 からの情報要求 1Frame 受信処理

周波数情報およびモード情報要求 1Frame を受信し、正常性の Check。

5. 周波数とモードデーターの抽出処理

Transceiver から受信した Data から周波数(KHz 以上)とモード情報を抽出して buffer
に置く