

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2010-56887

(P2010-56887A)

(43) 公開日 平成22年3月11日(2010.3.11)

(51) Int.Cl.		F I				テーマコード (参考)
<b>H O 4 W</b>	<b>24/04</b>	<b>(2009.01)</b>	<b>H O 4 Q</b>	<b>7/00</b>	<b>2 4 2</b>	<b>5 C 0 6 1</b>
<b>H O 4 B</b>	<b>17/00</b>	<b>(2006.01)</b>	<b>H O 4 B</b>	<b>17/00</b>	<b>M</b>	<b>5 K 0 4 2</b>
<b>H O 4 N</b>	<b>17/00</b>	<b>(2006.01)</b>	<b>H O 4 N</b>	<b>17/00</b>	<b>A</b>	<b>5 K 0 6 7</b>

審査請求 未請求 請求項の数 1 O L (全 11 頁)

(21) 出願番号	特願2008-219743 (P2008-219743)	(71) 出願人	000001122
(22) 出願日	平成20年8月28日 (2008. 8. 28)		株式会社日立国際電気
			東京都千代田区外神田四丁目14番1号
		(74) 代理人	100097113
			弁理士 堀 城之
		(74) 代理人	100124316
			弁理士 塩田 康弘
		(72) 発明者	中村 良太
			東京都小平市御幸町32番地 株式会社日
			立国際電気内
		(72) 発明者	安藤 広
			東京都小平市御幸町32番地 株式会社日
			立国際電気内
		Fターム(参考)	5C061 BB06 BB09 CC03

最終頁に続く

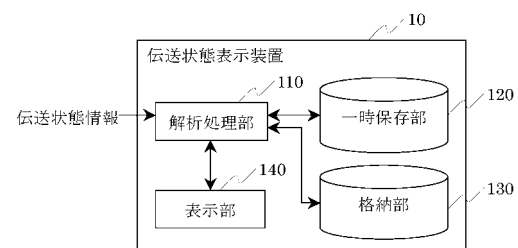
(54) 【発明の名称】 伝送状態表示方法

## (57) 【要約】

【課題】伝送状態を効率良く記録し、記録した情報に基づいて視覚的に伝送状態を表示できる伝送状態表示方法を提供する。

【解決手段】解析処理部110は、入力される伝送状態情報を解析して伝送状態情報の一部を含む情報を解析結果として一時保存部120に保存する。一時保存部120は、リングバッファで構成されており、常時一定量のデータを記憶する。解析処理部110は、ユーザの明示の操作や伝送状態に異常が発生した場合等の特定状況になると、一時保存部120に保存された解析結果を格納部130に移し変える。そして、所定時間経過後、解析処理部110は、再び一時保存部120に保存された解析結果を格納部130に先ほど保存した解析結果に連続させて保存する。解析処理部110は、ユーザ操作に応じて、格納部130に保存された解析結果を表示部140に表示する。

【選択図】図1



**【特許請求の範囲】****【請求項 1】**

伝送状態情報データを入力し、

前記伝送状態情報データより少ない量のデータからなる伝送状態表示データを求めて記憶手段に記憶し、

記憶された前記伝送状態表示データに基づき伝送状態を表示することを特徴とする伝送状態表示方法。

**【発明の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

本発明は、デジタル無線伝送に関し、特に伝送状態に係る情報を記録して過去の伝送状態を把握できる伝送状態表示方法に関する。

**【背景技術】****【0002】**

近年、テレビジョン放送のデジタル化に合わせて、デジタル無線伝送が主流になりつつある。デジタル無線伝送では、情報をデジタル化して伝送するので、エラー訂正処理を適用できる。デジタル無線伝送では、エラー訂正処理を行うことにより、ある程度、伝送状態が悪化してもエラー訂正可能な範囲であれば同品位の映像を中継できる。しかし、あるレベルまで伝送状態が悪化するとエラー訂正不可能となり、突然映像の再生ができなくなる。

**【0003】**

特に、スポーツ中継等の生放送では、事前に収録して編集を行う収録放送と異なり、映像の編集作業を行う時間がないので、視聴者に突然映像の再生が途切れた画面を見せることになり不快感を与えてしまう。

**【0004】**

そこで、特許文献 1 の技術では、事前にマラソン中継等を行う前に、試験的に中継車をマラソンコースに沿って移動させ、マラソンコースの各地点での伝送状態として、最悪値の受信電界レベル、最悪値の B E R (Bit Error Rate)、反射波を 4 段階のいずれかのレベルで表した遅延波レベル等を所定時間ごとに取得し、記録する。そして、実際のマラソン中継の際に、把握済みの伝送状態に基づいて、実況中継中の中継車の伝送状態が悪くなると思われる前に、伝送状態の良い別の中継車に切り替えることで、円滑な実況中継を支援している。

**【特許文献 1】特開2004-297722号公報****【発明の開示】****【発明が解決しようとする課題】****【0005】**

伝送状態の良し悪しに関係なく突然映像の再生が途切れる等の原因不明の異常が発生することがある。この場合、異常の原因を突き止めるための調査が行われ、異常が発生した前後に亘る期間の伝送状態に異常がないか等、伝送状態の記録を詳細に調べる必要が出てくる。

**【0006】**

ところが、受信電界やコンスタレーション、遅延プロファイル等の情報は、常に変化し続ける値である。特に、コンスタレーションや遅延プロファイルは、多数の信号点に基づいて表示される。そのため、それら膨大なデータを一般的な情報端末の有する格納部の容量及び能力で常時記録することは非常に困難である。また、画面上に表示されたコンスタレーションや遅延プロファイルの画像データを記録する方法も考えられるが、同様に保存容量が膨大となるため、常時記録することは困難である。

**【0007】**

また、特許文献 1 の技術でも、遅延波レベル等の保存容量の大きい情報は、情報を単純化して 4 段階の内いずれのレベルであるかを記録しているに過ぎない。そのため、異常の

10

20

30

40

50

原因を突き止めるための調査を行おうにも、調査するための伝送状態の情報を十分に記録できていないために、調査対象のデータを用意できないという問題があった。

【 0 0 0 8 】

本発明は上記課題に鑑みてなされたものであり、伝送状態を効率良く記録し、記録した情報に基づいて視覚的に伝送状態を表示する伝送状態表示方法を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 9 】

伝送状態情報データを入力し、

前記伝送状態情報データより少ない量のデータからなる伝送状態表示データを求めて記憶手段に記憶し、

記憶された前記伝送状態表示データに基づき伝送状態を表示することを特徴とする伝送状態表示方法。

【発明の効果】

【 0 0 1 0 】

本発明によれば、伝送状態を効率良く記録し、記録した情報に基づいて視覚的に伝送状態を表示できるという効果を奏する。

【発明を実施するための最良の形態】

【 0 0 1 1 】

以下、図を参照して、本発明の実施形態である伝送状態表示装置を説明する。

【 0 0 1 2 】

まず、図 1 を参照して、伝送状態表示装置 1 0 のシステム構成を説明する。図 1 は、本実施形態の伝送状態表示装置 1 0 の機能ブロック図である。本実施形態の伝送状態表示装置 1 0 は、解析処理部 1 1 0 と一時保存部 1 2 0 と格納部 1 3 0 と表示部 1 4 0 とを含んで構成される。

【 0 0 1 3 】

解析処理部 1 1 0 は、C P U (Central Processing Unit) 等の制御装置である。解析処理部 1 1 0 には、無線伝送の伝送状態を示す伝送状態情報が入力されている。この伝送状態情報とは、伝送状態の把握に必要な情報であって、少なくとも「コンスタレーション」、「遅延プロファイル」、及び「マージンレベル」の情報を含んでいる。

【 0 0 1 4 】

解析処理部 1 1 0 は、この伝送状態情報に基づいて、「コンスタレーション」、「遅延プロファイル」、及び「マージンレベル」の伝送状態を示す評価値（伝送状態表示データ）を取得する。この評価値は、解析処理部 1 1 0 に入力される伝送状態情報のデータ量よりも少ないデータ量である。本実施形態では、このデータに基づいて後述する形態で伝送状態が表示される。

【 0 0 1 5 】

解析処理部 1 1 0 は、コンスタレーションの評価値として、各受信シンボルからその受信シンボルに最も近い理想基準点までの距離の平均値である平均誤差と、各受信シンボルの理想基準点までの距離の最大値である最大誤差とを取得する。なお、多くの情報を必要としないのであれば、平均誤差又は最大誤差のいずれかだけを取得してもよい。

【 0 0 1 6 】

なお、ここで、受信シンボルとは、受信信号を同相成分と直交成分とに分けて I Q 座標上に配置させたものである。また、理想基準点とは、本来受信シンボルの位置すべき点であり、変調方式によって予め決まっている。

【 0 0 1 7 】

また、解析処理部 1 1 0 は、遅延プロファイルの評価値として、主波と一定レベル以上の反射波とのそれぞれの相関値及び遅延量を取得する。なお、多くの情報を必要としないのであれば、主波の相関値及び遅延量と、反射波の最大相関値及び最大遅延量だけを取得してもよい。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 1 8 】

また、解析処理部 1 1 0 は、マージンレベルの評価値として、受信電界レベルとマージンレベルとを取得する。

## 【 0 0 1 9 】

解析処理部 1 1 0 は、取得した上記の評価値にタイムスタンプを付加した解析結果を一時保存部 1 2 0 に常時保存する。

## 【 0 0 2 0 】

一時保存部 1 2 0 は、主記憶装置である。一時保存部 1 2 0 は、主記憶装置の全体領域としてもよいが、多数の処理が主記憶装置を共有している場合を考慮し、リングバッファのような一定量のデータ領域とする。なお、一定量のデータ領域は、ユーザが伝送状態を判断可能な程度の期間の評価値を保存できる容量を有していればよい。

10

## 【 0 0 2 1 】

ここで、一時保存部 1 2 0 としてのリングバッファを説明する。図 2 は、リングバッファの概念図である。図 2 に示すように、リングバッファは、先頭領域から順に書き込みポインタを進めていき、書き込みポインタの位置に解析結果を書き込む。そして、リングバッファは、末尾領域まで解析結果を書き込むと、先頭領域に書き込みポインタを戻して解析結果の書き込み処理を続ける。すなわち、リングバッファの書き込みポインタは、先頭領域から末尾領域までを循環する。そのため、リングバッファは、末尾領域まで書き込むと、先頭領域の解析結果を順次上書き処理することになるので、常に一定量のデータを保存する。

20

## 【 0 0 2 2 】

具体的に必要となる一定量のデータ領域は、例えば 1 0 0 m s e c に 1 回の保存を x 分間継続した場合であれば、 $[(\text{保存する評価値の数} + \text{タイムスタンプ}) * 1 0 0 / 1 0 0 0 * 6 0 * x]$ であるので、 $[\text{所定数個} * 6 0 0 * x]$ 個の数値の保持配列となる。つまり、1 0 分間継続して保存する場合であれば、 $\text{所定数個} * 6 0 0 0 \text{ b y t e s}$  所定数個 \* 6 K B の記憶容量で済むことを示している。これは、一般的な情報端末の主記憶装置に十分保存可能な容量である。

## 【 0 0 2 3 】

そして、一時保存部 1 2 0 に保存された解析結果は、特定の状況になると解析処理部 1 1 0 によって格納部 1 3 0 に移し変えられる。格納部 1 3 0 は、H D D (Hard Disk Drive) 等の補助記憶装置である。ここで、特定の状況とは、例えばユーザによる明示の操作 (保存ボタンの押下等) や、伝送状態に異常が発生したとき (伝送不可となるレベルの評価値であるとき等) 等である。

30

## 【 0 0 2 4 】

解析処理部 1 1 0 は、特定の状況になると、一時保存部 1 2 0 に保存された解析結果を読み出して格納部 1 3 0 に保存する。そして、解析処理部 1 1 0 は、所定期間経過後に再び一時保存部 1 2 0 に保存された解析結果を読み出して、前回保存した解析結果に連続させて格納部 1 3 0 に保存する。この解析処理部 1 1 0 の 2 度の保存処理により、格納部 1 3 0 には特定の状況になった前後所定期間分の解析結果が保存される。

## 【 0 0 2 5 】

なお、格納部 1 3 0 は、記憶容量に十分な余裕があれば、特定の状況になったときだけでなく、一時保存部 1 2 0 の上書き処理が始まる前に一時保存部 1 2 0 に保存された解析結果を読み込んで保存してもよい。これによれば、格納部 1 3 0 には常時の伝送状態の解析結果が保存される。

40

## 【 0 0 2 6 】

格納部 1 3 0 に保存された解析結果は、ユーザの操作に応じて、液晶ディスプレイ等である表示部 1 4 0 に表示される。図 3 は、伝送状態の表示画面例であって、図 3 ( a ) は、格納部 1 3 0 に保存された保存記録から表示部 1 4 0 に表示する伝送状態を選択する画面の一例、図 3 ( b ) は、図 3 ( a ) で選択された保存記録に基づいて伝送状態をレベルメータ化して表示する簡易画面の一例である。

50

## 【 0 0 2 7 】

図 3 ( a ) に示すように、ユーザは、格納部 1 3 0 に保存されている複数のデータから、タイムスタンプを参考にして、表示したい期間の伝送状態の保存記録を選択する。図 3 ( a ) では、矩形で囲まれた枠内の「2008/01/01 12:00:03」が選択されている。次に、ユーザは、図 3 ( b ) の画面で、P L A Y ボタン 5 0 3 を押下する。すると、格納部 1 3 0 に保存された解析結果に基づいて伝送状態が横棒グラフでレベルメータ化されて表示部 1 4 0 に表示される。

## 【 0 0 2 8 】

図 3 ( b ) の画面右上には、表示されている伝送状態の進行状況を示すプログレスバー 5 0 5 が表示される。プログレスバー 5 0 5 は、現在表示されている伝送状態のタイムスタンプ、表示にかかる全体時間、及び特定状況の発生時間位置を示している。

10

## 【 0 0 2 9 】

レベルメータ化されたコンスタレーションレベル 5 0 7 a、遅延プロファイルレベル 5 0 7 b、及びマージンレベル 5 0 7 c には、各伝送状態で必要となる最低限のレベルを示す基準線 5 6 a、5 6 b、5 6 c が設けられている。コンスタレーションレベルの基準線 5 6 a であれば、理想基準点間の 1 / 2 の距離としたり、遅延プロファイルの基準線 5 6 b であれば、ガードインターバルの限界値としたり、マージンレベルの基準線 5 6 c であれば、受信電界のエラー訂正不可能となるマージンなしの限界値としたりすればよい。

## 【 0 0 3 0 】

各レベルメータの先端には、所定期間内のレベルメータの変動範囲を示す最大値 5 8 a m a x、5 8 b m a x、5 8 c m a x 及び最小値 5 8 a m i n、5 8 b m i n、5 8 c m i n の位置が表示される。この最大値及び最小値は、レベルメータの変動に伴い更新される。

20

## 【 0 0 3 1 】

各レベルメータの右側には、そのレベルメータにおける安定度 5 0 9 a、5 0 9 b、5 0 9 c が所定の計算式に従ってパーセンテージで表示される。具体的には、後述する変動度及び最大値・最小値を利用した下記式となる。この安定度により、突然映像の再生ができなくなる破綻レベルから現在までの平均余裕値に対して変動度がどれ程であるか一目で分かる。

$$\text{安定度} = [ 1 - \{ \text{変動度} / ( ( \text{最大値} + \text{最小値} ) / 2 - \text{基準線の値} ) \} ] * 100 [ \% ]$$

30

## 【 0 0 3 2 】

安定度の右側には、各レベルメータの詳細ボタンが表示される。各詳細ボタンを押下することにより、レベルメータとして簡易表示されていた伝送状態の詳細画面が表示される。

## 【 0 0 3 3 】

図 3 ( b ) の詳細ボタン 5 1 1 a を押下すると、コンスタレーションの詳細画面が表示される。図 4 は、コンスタレーションの詳細画面の表示例である。図 4 で、点 1 1 1 と 1 1 2 は、互いに最も近くに位置する理想基準点である。点 1 1 3 は、点 1 1 1 と 1 1 2 との中点である。

## 【 0 0 3 4 】

平均誤差 1 1 4 と最大誤差 1 1 5 とは、理想基準点 1 1 1 を中心にした同心円の扇形状に表示される。C u r r e n t は、現在表示しているタイムスタンプの最大誤差である。m i n と m a x とは、所定期間内の最大誤差 1 1 5 の最小値及び最大値である。この最小値 m i n と最大値 m a x とは、最大誤差の変動を表示する始めから追いかけていくことで得られる。変動度 X は、最小値 m i n と最大値 m a x との差であって、コンスタレーションの変動した範囲を表す。

40

## 【 0 0 3 5 】

平均誤差 1 1 4 は、理想基準点を予測値とし、受信シンボルを実績値とすると、受信シンボルの理想基準点に対する誤差（距離）の絶対値の平均値であるので、平均絶対偏差である。すなわち、平均誤差 1 1 4 から、受信シンボルの散らばり具合を読み取れ、平均誤

50

差 1 1 4 が小さいほど伝送状態が良い（理想基準点に密集している）と判断できる。最大誤差 1 1 5 は、他の理想基準点に位置するべき受信シンボルと干渉する距離の危険度を示しているため、最大誤差 1 1 5 が小さいほど伝送状態が良いと判断できる。

【 0 0 3 6 】

また、変動度 X は伝送状態の変動を示しているため、変動度 X が小さいほど、伝送状態が安定していると判断でき、逆に、変動度 X が大きいほど、伝送状態が不安定であると判断できる。なお、この変動度 X は、平均誤差 1 1 4 に基づいて算出してもよいし、平均誤差 1 1 4 と最大誤差 1 1 5 とを合算して算出してもよい。

【 0 0 3 7 】

このように、従来のように、コンスタレーションを表示するために各受信シンボルの画面上における座標位置を記録することなく、平均誤差と最大誤差との 2 つの値に基づいてコンスタレーションを表現できる。

【 0 0 3 8 】

次に、図 3 ( b ) の詳細ボタン 5 1 1 b を押下すると、遅延プロファイルの詳細画面が表示される。図 5 は、遅延プロファイルの詳細画面の表示例である。図 5 では、遅延プロファイルとして、縦軸に相関レベル、横軸に遅延量を取った座標上に、主波 1 2 1 の相関値、反射波 1 2 5 の相関値、遅延なしの基準線 1 2 3、雑音と主波・反射波とを区別するための最低相関レベル線 1 2 8、OFDM 伝送のガードインターバルの限界値 1 2 9 を表示している。図 5 では、主波 1 2 1 のピークが一定期間内に変動した範囲である変動範囲 1 2 2 の内、上下に変動した範囲である変動度を X 1 で表し、左右に変動した範囲である変動度を X 2 で表している。なお、図 5 では示していないが、同様に反射波 1 2 5 の変動範囲 1 2 6 を変動度として数値で表示してもよい。

【 0 0 3 9 】

コンスタレーションと同様に、変動度 X 1 及び X 2 は、伝送状態の変動を示しているため、変動度が小さいほど伝送状態が安定していると判断できる。また、従来のように、遅延量に応じて例えば 2 5 6 個の相関値を記録することなく、高々数個の値に基づいて遅延プロファイルを表現できる。

【 0 0 4 0 】

次に、図 3 ( b ) の詳細ボタン 5 1 1 c を押下すると、マージンレベルの詳細画面が表示される。図 6 は、マージンの詳細画面の表示例である。1 3 1 は、受信電界レベルであり、1 3 2 の下向き三角印は、現在表示しているマージンレベルであり、1 3 3 の縦線は、マージンなしの基準線である。図 6 では、マージンレベルが一定期間内に変動した範囲である変動度を X 3 で表している。

【 0 0 4 1 】

コンスタレーションや遅延プロファイルと同様に、変動度 X 3 は、伝送状態の変動を示しているため、変動度が小さいほど伝送状態が安定していると判断できる。マージンレベルについては、従来通り 1 度に受信する情報量は 1 つであるため、受信電界レベル 1 3 1 とマージンレベル 1 3 2 との 2 つの値に基づいて表示できる。

【 0 0 4 2 】

このように、本実施形態によれば、伝送状態の再現に必要な情報を少ない容量で保存できるので、従来と同様の一般的な情報端末を用いて伝送状態の常時記録を行える。また、伝送状態を画像データではなく、数値データで保存するので、低容量で保存でき、かつデータの読込速度を向上させられる。さらに、本実施形態では、伝送状態を数値データで保存するにもかかわらず、単なる数値の羅列ではなく視覚的に表示できるので、直感的に伝送状態を把握できる。

【 0 0 4 3 】

また、本実施形態では、保存された解析結果に基づいて、その瞬間の伝送状態だけを表示するのではなく、過去の変動範囲と一緒に表示するので、現状の伝送状態が正常であるか否かの判断をしやすい。さらに、変動範囲から伝送状態がどの程度安定しているのかを把握できるので、現在の余裕度が伝送不可となる限界値に対して十分な余裕を有している

10

20

30

40

50

のかを判断できる。

【0044】

なお、本実施形態では、「コンスタレーション」、「遅延プロファイル」、及び「マージンレベル」について説明したが、同様の方法でBERやMER (Modulation Error Ratio)などを視覚的にレベルメータ化等して表示してもよい。また、入力される伝送状態情報は、解析処理部110が取得する評価値であってもよいことは言うまでもない。

【0045】

また、図4で、コンスタレーションを表示するための理想基準点間の距離を求めるために必要な変調方式や、図5の最低相関レベル線128及びガードインターバルの限界値129や、図6のマージンなしの基準線133の値を、解析結果に含めて保存してもよい。

10

【0046】

また、前記伝送状態表示データに所定の変化があったときに前記伝送状態表示データを前記記憶手段に記憶することを特徴とする伝送状態表示方法であってもよい。

【0047】

また、所定期間ごとに前記伝送状態表示データを前記記憶手段に記憶することを特徴とする伝送状態表示方法であってもよい。

【0048】

また、前記伝送状態表示データは、コンスタレーションであることを特徴とする伝送状態表示方法であってもよい。

【0049】

20

また、前記伝送状態表示データは、遅延プロファイルであることを特徴とする伝送状態表示方法であってもよい。

【0050】

また、前記伝送状態表示データは、マージンレベルであることを特徴とする伝送状態表示方法であってもよい。

【0051】

本発明は上述した実施の形態に限定されるものではなく、本発明の趣旨を逸脱しない範囲で種々様々に変更が可能であることは言うまでもない。

【産業上の利用可能性】

【0052】

30

本発明は、デジタル無線伝送の伝送状態の記録又は表示方法に適用できる。

【図面の簡単な説明】

【0053】

【図1】本発明の実施形態に係る伝送状態表示装置の機能ブロック図である。

【図2】本発明の実施形態に係る一時保存部のリングバッファの概念図である。

【図3】本発明の実施形態に係る表示部の表示画面例であって、図3(a)は、格納部1に保存された保存記録から表示部に表示する伝送状態を選択する画面の一例、図3(b)は、図3(a)で選択された保存記録に基づいて伝送状態をレベルメータ化して表示する簡易画面の一例である。

【図4】本発明の実施形態に係るコンスタレーションの詳細画面の表示例である。

40

【図5】本発明の実施形態に係る遅延プロファイルの詳細画面の表示例である。

【図6】本発明の実施形態に係るマージンレベルの詳細画面の表示例である。

【符号の説明】

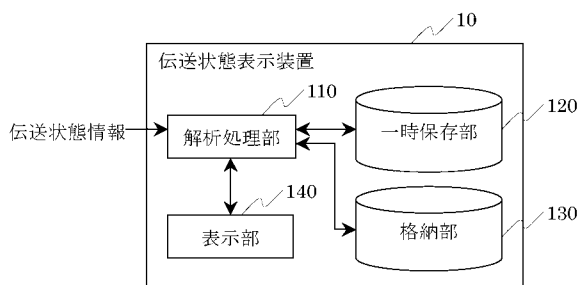
【0054】

10・・・伝送状態表示装置、110・・・解析処理部、120・・・一時保存部、130・・・格納部、140・・・表示部  
503・・・PLAYボタン、505・・・プログレスバー、507a・・・コンスタレーションレベル、507b・・・遅延プロファイルレベル、507c・・・マージンレベル  
509a、509b、509c・・・安定度、511a、511b、511c・・・詳細ボタン、56a、56b、56c・・・基準線、58amin、58bmin、58cm

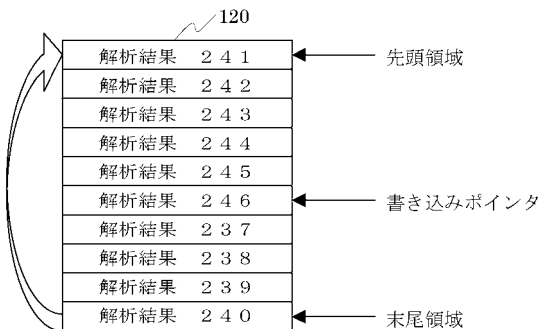
50

i n . . . 最小値、5 8 a m a x、5 8 b m a x、5 8 c m a x . . . 最大値  
 1 1 1、1 1 2 . . . 理想基準点、1 1 3 . . . 中点、1 1 4 . . . 平均誤差、1 1 5 .  
 . . . 最大誤差、X . . . 変動度  
 1 2 1 . . . 主波、1 2 2 . . . 主波の変動範囲、1 2 3 . . . 遅延なしの基準線、1 2  
 5 . . . 反射波、1 2 6 . . . 反射波の変動範囲、1 2 8 . . . 最低相関レベル線、1 2  
 9 . . . ガードインターバルの限界値、X 1、X 2 . . . 変動度  
 1 3 1 . . . 受信電界レベル、1 3 2 . . . マージンレベル、1 3 3 . . . マージンなし  
 の基準線、X 3 . . . 変動度

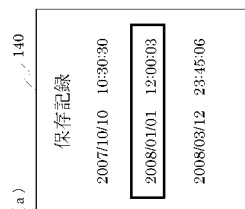
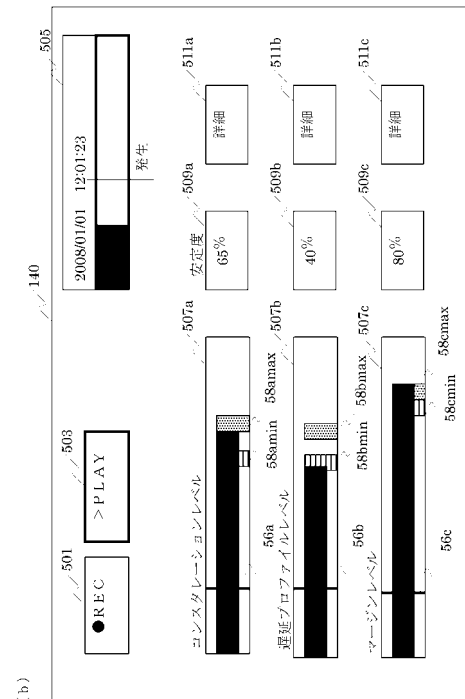
【図 1】



【図 2】

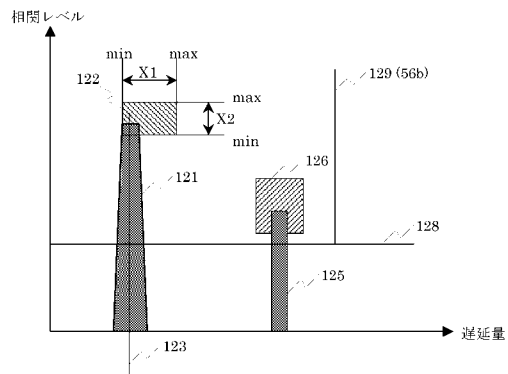


【図 3】

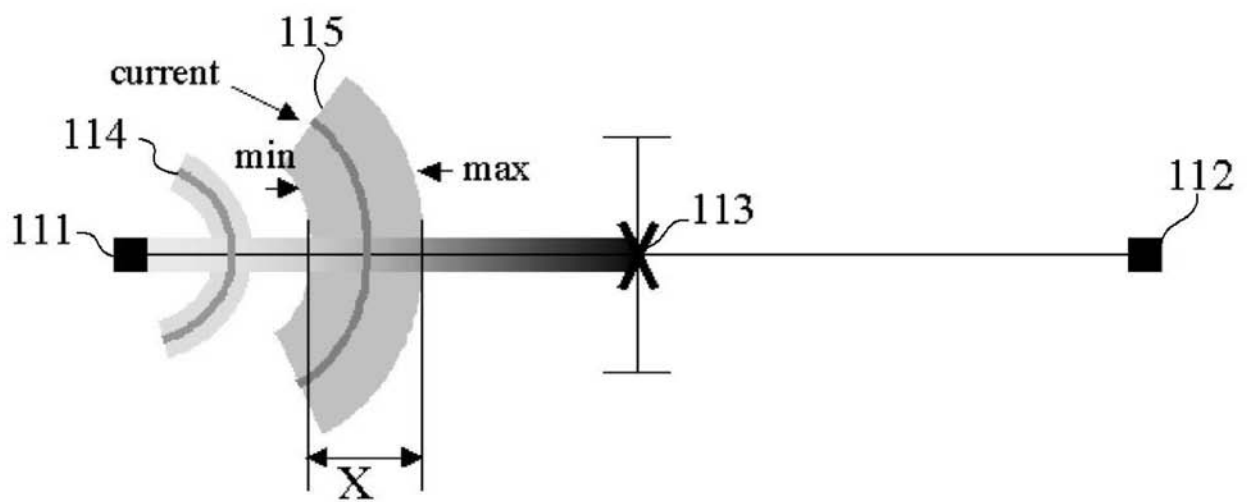




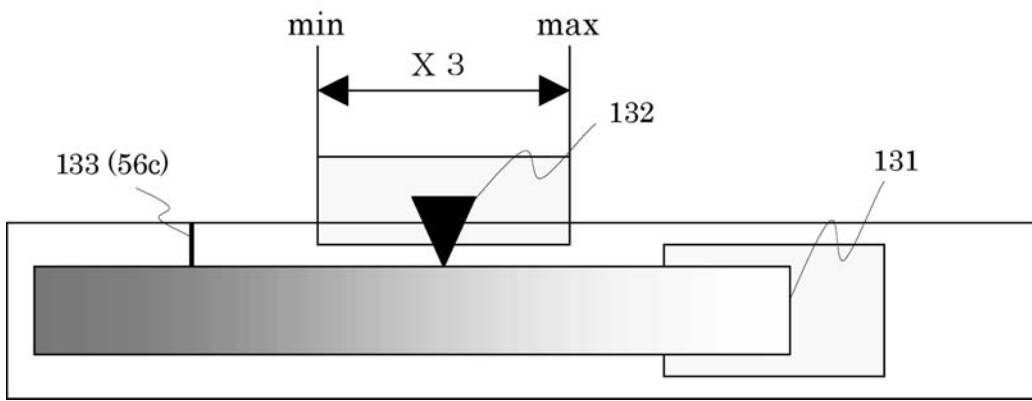
【 図 5 】



【 図 4 】



【 図 6 】



---

フロントページの続き

F ターム(参考) 5K042 AA06 BA08 BA11 CA02 CA12 CA18 DA01 DA15 DA17 DA18  
DA19 DA27 EA14 EA15 FA11 FA15 GA01 GA06 GA11 GA12  
HA02 JA01 JA04 LA06  
5K067 AA21 FF16 FF23 HH23 LL01