

ホボプロV2



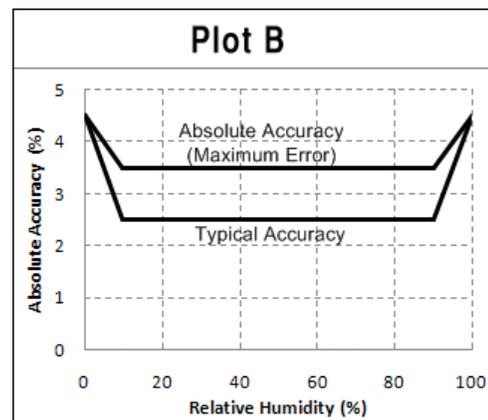
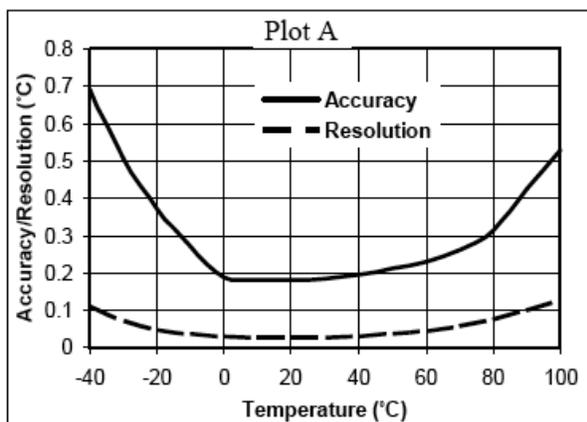
ホボプロ V2 は、屋外での気温、湿度計測に最適なデータロガーです。湿度センサーは、結露対策としてメンブレンフィルターを採用。湿度センサーが劣化した場合でもユーザー側で交換が可能です。※屋外での正確な気温/湿度計測を行うため、直射日光及び降雨等による直接の水ぬれを防ぐ「ソーラーラジエーションシールド」との併用を強く推奨します。

【運用に必要なもの】

- ・ USB ベースステーション「BASE-U-4」 ※ ウォータープルーフシャトルでも可
- ・ 専用ソフトウェア「HOBOWare Pro」もしくは「HOBOWare Lite」
- ※ ソフトウェアの違いは「ソフトウェア対応表」(P37) 参照

ホボプロ V2

温度センサー(全タイプ)仕様	
計測範囲	内部センサー (U23-001、U23-004) : -40~70℃ 外部センサー (U23-002) : -40~70℃、外部センサー (U23-003、U23-004) : -40~100℃
精度	±0.2℃ (0~50℃) Plot A 参照
分解能	0.02℃@25℃ Plot A 参照
応答速度(変化値 90%)	内部センサー (U23-001、U23-004) : 40 分(空気流動 1m/s) 外部センサー (U23-002) : 5 分(空気流動 1m/s) 外部センサー (U23-003、U23-004) : 3 分(空気流動 1m/s)、30 秒(攪拌水中)
ドリフト	<0.1℃/年
湿度センサー (U23-001、U23-002 のみ) 仕様	
計測範囲	0~100%RH
精度	±2.5%RH (10%~90%RH) Plot B 参照
分解能	0.03%RH
応答速度(変化値 90%)	U23-001 : 40 分(空気流動 1m/s) U23-002 : 5 分(空気流動 1m/s)
ドリフト	<1%/年
共通仕様	
時間精度	±1 分/月 (0~50℃)
記録容量	不揮発性メモリ 64k バイト (最大約 42,000 点)
インターバル	1 秒~18 時間 (ユーザー設定)
電源	交換可能リチウム電池 (寿命約 3 年)
ソフトウェア	HOBOWare Pro もしくは HOBOWare Lite
PC との通信	USB ベースステーション BASE-U-4 ※ウォータープルーフシャトルでも可



ホボプロ V2 (4 モデル)

商品名	内付温湿度	外付温湿度	外付温度 2ch	内外付温度 2ch
				
型番	U23-001	U23-002	U23-003	U23-004
チャンネル数	2	2	2	2
計測項目	温度 (内部)	○	—	○
	温度 (外部)	—	○	○
	湿度 (内部)	○	—	—
	湿度 (外部)	—	○	—
寸法	本体 (mm)	100×38 φ	100×38 φ	100×38 φ
	プローブ	—	10mm φ (1.8m ケーブル付)	5mm φ (1.8m ケーブル付)
質量 (g)	57	118	138	102

ソフトウェア及びインターフェース

HOBOWare Pro (Windows/Mac)	BHW-PRO-CD
HOBOWare Lite (Windows/Mac)	BHW-LITE-CD
USB ベースステーション	BASE-U-4
オプション	
ウォータープルーフシャトル	U-DTW-1
ソーラーラジエーションシールド	RS1
ソーラーラジエーションシールド	RS3
RS1 取付クランプ (U23-001 用)	U23-RS-CLAMPKIT
U23-001 用交換湿度センサー	HUM-RHPCB-1
U23-002 用交換湿度センサー	HUM-RHPCB-2
交換バッテリー	HP-B



ソーラーラジエーションシールド (RS1)

U23-001 タイプを収納可
 ・取付ブラケット、U ボルト、ねじ付
 (角柱または 25~32mm φ ポール取付用)
 ・寸法 213×188×152mm



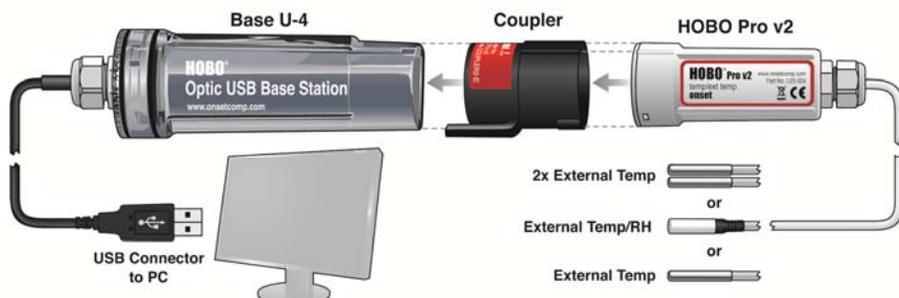
ソーラーラジエーションシールド (RS3)

U23-002/003/004 タイプの外部センサー部分のみを収納
 ・取付ブラケット、ホースクランプ付
 ・寸法 89×102mm φ



U23-001 のソーラーラジエーションシールド (RS1) への取り付け方

1. 取付クランプ (U23-RS-CLAMPKIT) を使用し、RS1 上部にねじで固定 (左奥写真)
2. 本体に付属のプラスチック製クランプを使用し、RS1 内の底部に両面テープなどで固定 (左手前写真)



機器は、USB ベースステーション BASE-U-4 (もしくはウォータープルーフシャトル) を介してパソコンと接続し、専用ソフトウェアで設定及びデータ回収を行います (左図参照)。

