



edgeRX™ ダッシュボード ユーザーガイド

www.sensei.tdk.com

TDK SensEI edgeRx ダッシュボード

ユーザーガイド

バージョン 3.3.0 – 2026 年 10 月 15 日

注: 本ユーザーガイドはダッシュボードのワークフローについて説明します。なお物理的な設置手順やハードウェア仕様は本書では省いておりますので、各機器のデータシートやユーザーガイドをご参照ください。

内容

- 1. はじめに 7
 - 1.1 このガイドについて 7
 - 1.2 関連文書 7
- 2. 始め方 8
 - 2.1 アカウントへのログイン 8
 - 2.1.1 初回ログイン(新規ユーザー) 8
 - 2.1.2 MFA / 認証器の設定 9
 - 2.1.3 既存ユーザーのログイン 11
 - 2.1.4 パスワードを忘れた場合 12
 - 2.1.5 プロフィール設定 13
 - 2.2 ダッシュボード 14
 - 2.2.1 ロケーション/施設の選択 15
 - 2.2.2 トレンド分析 15
 - 2.2.3 言語選択 15
 - 2.2.4 表示モードの切り替え 15
- 3. ユーザーと権限の管理（管理者向け） 16
 - 3.1 ユーザー管理 16

3.1.1 ユーザーリストの閲覧	16
3.1.2 新規ユーザーの追加	17
3.1.3 既存ユーザーの管理	18
3.2 ロール(権限)の管理	19
3.2.1 新しいロールの追加	19
3.2.2 ロール名の編集	20
3.2.3 既存のロールの削除	20
3.2.4 ロールの権限の設定	20
3.3 グローバル・エグゼクティブ(Global Executive)の役割	22
3.4 プロフィール設定	22
3.5 部署の管理	22
4. ゲートウェイ管理	23
4.1 ダッシュボードへのゲートウェイ追加	23
4.2 ゲートウェイの管理	25
4.2.1 ゲートウェイの再起動	25
4.2.2 ゲートウェイの削除	25
4.2.3 ゲートウェイの編集	25
4.3 ゲートウェイのリスト表示	26
4.4 ゲートウェイ詳細ビュー	26
4.4.1 詳細タブ	27
4.4.2 センサータブ	27
4.4.3 診断タブ	28
4.4.4 ログタブ	29
5. センサー管理	30
5.1 ダッシュボードへのセンサーの追加	30

5.2 センサーの管理	32
5.2.1 センサーの編集	32
5.2.2 センサーの削除	32
5.3 センサーページの特徴	33
5.4 センサーの設定	34
5.4.1 処理キュー	34
5.4.2 加速度、KPI データ、生データ出力間隔の設定	34
5.5 センサー詳細ビュー	36
5.5.1 概要タブ	36
5.5.2 機械学習インサイトタブ	42
5.5.3 トレンドタブ	42
5.5.4 ライブビュータブ	42
5.5.5 診断タブ	42
5.5.3 履歴タブ	45
6. 設備管理	46
6.1 設備の追加	46
6.2 設備ページの特徴	48
6.3 設備の削除	49
6.4 センサーの紐づけ	49
6.5 設備の位置情報管理	51
6.6 設備詳細ビュー	52
6.6.1 概要タブ	52
6.6.2 ステータスタブ	53
6.6.3 予知保全タブ	53
6.6.4 イベントタブ	53

6.6.5 ログタブ	54
7. 機械学習	55
7.1 ML（機械学習）情報概要	55
7.2 ML モデルタイプ	55
8. AI 推論結果の閲覧	56
8.1 インサイト タブ	56
8.2 ライブ診断	57
8.3 ML 進捗バーと設備稼働率（円グラフ）	57
8.3.1 ML 進捗状態	57
8.3.2 ML パイプラインリセット(管理者のみ)	61
8.3.2 設備稼働比率(円グラフ)	62
8.4 ML 推論タブ	62
8.5 ライブ推論の開始/停止	63
8.6 履歴トレンドタブ	64
9. センサーのトレンドデータとモニタリング	66
9.1 トrendデータ	66
9.1.1 KPI トrend	66
9.1.2 生データタブ	69
9.1.3 データのエクスポート	74
9.2 ISO 基準の結果	75
9.2.1 ISO 規格の理解	75
9.2.2 ISO 結果の表示	75
9.2.3 ISO 規格の設定	75
9.3 ライブビュー	75
10. 予知保全	78

10.1 予知保全ページ	78
10.2 個別アラートへのアクセス	79
10.3 現在の予測	79
10.4 履歴ステータス	81
11. アラート	82
11.1 アラートページ	82
11.1.1 通知の確認	82
11.1.2 アラートの確認	82
11.1.3 一括操作	82
11.2 アラートビュー	83
11.3 メール&モバイルプッシュ通知	83
11.4 警告/異常しきい値の設定	84
11.5 アラートリストの特徴	85
12. 設定の設定方法	86
12.1 ロケーション管理	86
12.1.1 サイトの追加	87
12.1.2 既存サイトの管理	88
12.1.3 建物の追加	89
12.1.4 フロアの追加	90
12.1.5 部屋の追加	91
12.1.6 マップツールバー	91
12.2 設備 DB 管理	92
12.2.1 カスタムフィールドの追加	92
12.2.2 設備モデルの追加	93
12.2.3 設備モデルの管理	94

12.3 ベアリング DB.....	94
12.3.1 ベアリング故障データの追加.....	94
12.3.2 ベアリング故障データの編集.....	95
12.3.3 ベアリング故障データの削除.....	95
12.3.4 ベアリング故障の一括アップロード	95
12.4 ISO 規格	96
12.4.1 ISO 規格の追加	96
12.4.2 ISO 規格の編集	97
12.4.3 ISO 規格の削除	97
12.5 故障診断.....	98
13. トラブルシューティング	99
13.1 ダッシュボードのセンサーがオフラインに見える	99
13.2 ゲートウェイがダッシュボード上でオフラインに表示される	99
13.3 ダッシュボードにデータが表示されない	100
13.4 ウィジェットが非アクティブまたは空白に見える	100
13.4 サポートへの連絡.....	100
付録.....	101
A. 用語集	101

1. はじめに

1.1 このガイドについて

TDK SensEI の edgeRX エンドツーエンドプラットフォームは、リアルタイムで設備の状態を監視できる包括的なソリューションです。edgeRX はエッジ AI を活用し、センサノードでローカルにデータ処理を行うことで、従来よりも高速かつ高精度・高効率なインサイトを提供します。EdgeRX は、設備の振動データの収集・分析・管理を最適化した、ユーザーフレンドリーで保守負担の少ないソリューションです。重要設備の状態を継続的に監視することで、予期せぬダウンタイムを削減し、メンテナンスを最適化して運用効率と効果を向上させ、ユーザーに予測保守を実現します。

本ユーザーガイドでは、edgeRX ダッシュボードを使用して設備パフォーマンスを監視するための包括的かつステップバイステップの手順を示します。ダッシュボード上のリアルタイムに可視化されたデータを活用すれば、工場の運営者はメンテナンスの必要性をいち早く把握し、迅速に対応できるため、ダウンタイムや運用コストを削減できます。

1.2 関連文書

ハードウェアの設定・設置・トラブルシューティングについては、以下のマニュアルをご参照ください。

文書	モデル番号	内容
edgeRX ゲートウェイ ユーザーマニュアル	SE5100204G-01	ゲートウェイ設定、電源接続、ネットワーク設定、LED インジケーター、トラブルシューティング
edgeRX Lynq ユーザーマニュアル	SE1111101G-01	センサーの作動、取り付け、バッテリー情報、LED インジケーター、トラブルシューティング

これらの書類は、TDK SensEI の担当者から入手できます。

2. 始め方

2.1 アカウントへのログイン

ログイン手順は次の通りです。

2.1.1 初回ログイン(新規ユーザー)

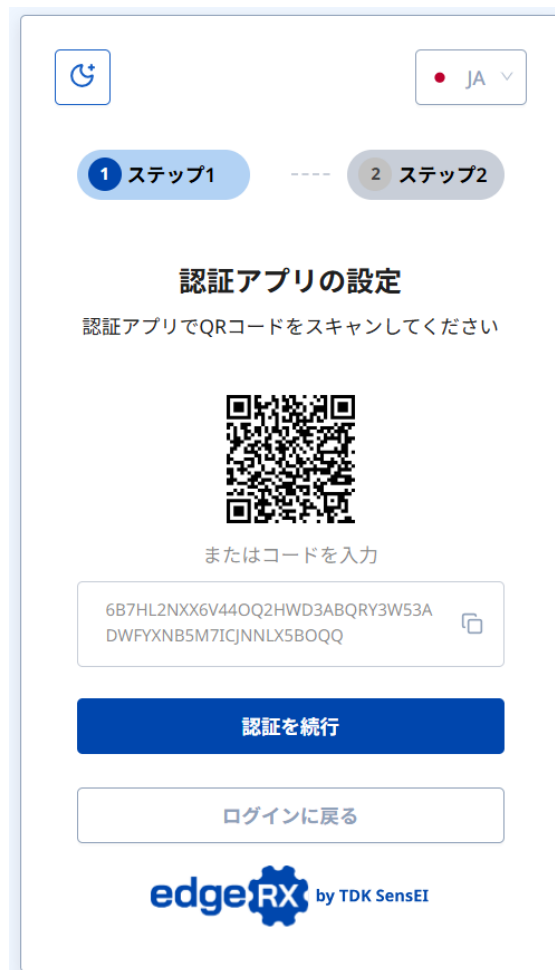
1. 「[3.1.2 新規ユーザーの追加](#)」の説明に従い、管理者がダッシュボードからウェルカムメールを送信します。
2. TDK SensEI から届いたウェルカムメールを開きます。
3. ログインリンクをクリックして、edgeRX™ Dashboard にアクセスします。
4. 初回ログイン時にパスワードを設定します。パスワードには、大文字・小文字・数字・特殊文字をすべて組み合わせて使用し、18文字以内で設定してください。
5. MFA（多要素認証）を設定します（「[2.1.2 MFA / 認証器の設定](#)」を参照）。



2.1.2 MFA / 認証器の設定

マルチファクター認証(MFA)により、アカウントへの本人確認を強化します。

1. ログイン画面でユーザー名とパスワードを入力すると、MFA 設定画面へ自動遷移します。
2. スマートフォンの認証アプリ(例:Google Authenticator、Microsoft Authenticator)をインストールします。
3. 認証アプリを使用して、画面に表示された QR コードを読み取ります。



4. 「認証を続行」をクリックします。
5. 認証アプリに表示された 6 桁の確認コードを入力します。
6. 「確認」をクリックして、設定を完了します。



🔄

● JA ▼

認証コード

認証アプリに表示されている認証コードを入力してください

□ □ □ □ □ □

☐ このデバイスを30日間信頼する

確認

ログインに戻る

edgeRX by TDK SensEI

⚠ 注意： このデバイスを 30 日間信頼する:このチェックボックスを選択すると、そのデバイスでは 30 日間、多要素認証（MFA）を省略できます。

2.1.3 既存ユーザーのログイン

1. edgeRx ダッシュボードのログインページに移動します。
2. 登録済みのメールアドレスとパスワードを入力します。
3. 認証アプリで表示された 6 桁のコードを入力します(MFA が有効でデバイスが信頼できない場合)。



edgeRx ログイン画面のスクリーンショット。画面の上部には「edgeRx」のロゴと「JA」の言語選択メニューがあります。中央には「ログイン」というタイトルと「アカウント認証情報を入力してログインしてください。」という指示があります。その下には「ユーザー名またはメールアドレス」と「パスワード」の入力欄があります。パスワード欄には目隠しアイコンと「パスワードをお忘れですか？」というリンクがあります。入力欄の下には大きな青い「ログイン」ボタンがあります。ボタンの下には「アカウントをお持ちでない場合は、お問い合わせください。」というテキストと「サポート」のリンクがあります。画面の最下部には「edgeRx by TDK SensEI」のロゴがあります。

4. ダッシュボードにアクセスするには「ログイン」ボタンをクリックしてください。

⚠ 注意：端末の認証アプリにアクセスできなくなり、ダッシュボードにログインできない場合は、管理者にお問い合わせください。

2.1.4 パスワードを忘れた場合

パスワードを忘れた場合は、次の手順で再設定してください。

1. ログインページの「パスワードをお忘れですか？」リンクをクリックしてください。



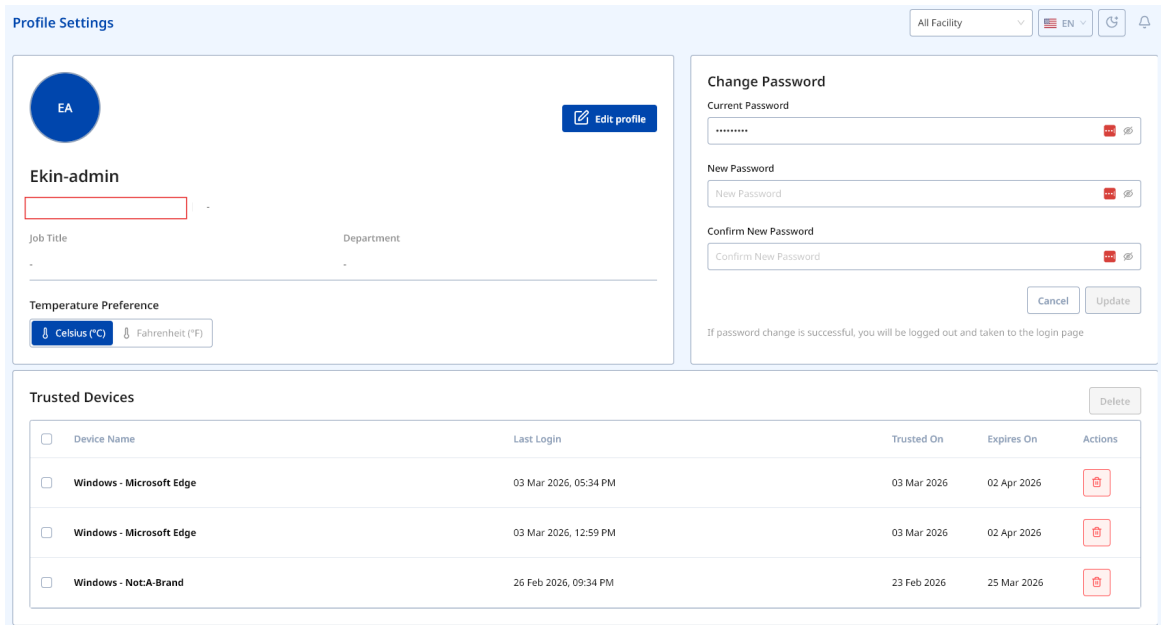
2. 登録済みのメールアドレスを入力してください。
3. 「送信」をクリックすると、パスワード再設定用リンクがメールで送信されます。
4. 受信したメールを開き、再設定用リンクをクリックします。
5. 新しいパスワードを入力して確認します。パスワードには、大文字・小文字・数字・特殊文字をすべて組み合わせて使用し、18文字以内で設定してください。



6. 「パスワードリセット」をクリックして、再設定を完了します。
7. ログインページに戻り、新しいログイン情報でログインします（「[2.1.3 既存ユーザーのログイン](#)」を参照）。

2.1.5 プロフィール設定

プロフィール設定を管理するには、画面左下のユーザー名をクリックします。

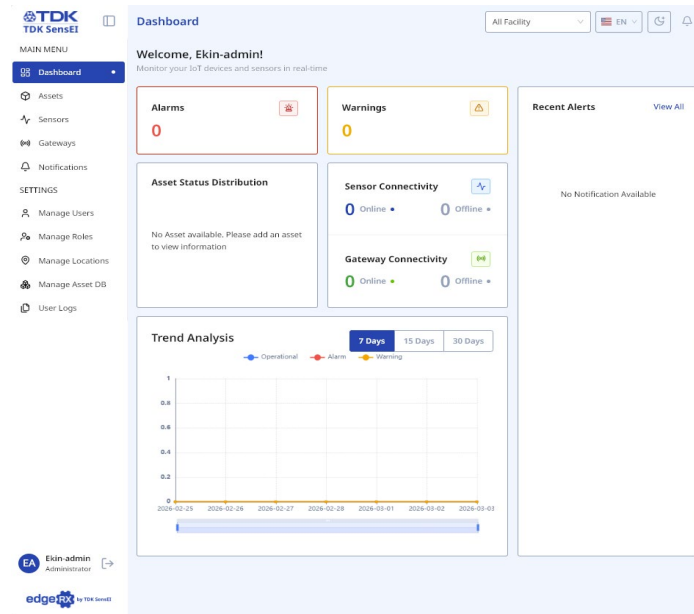


「プロフィール設定」では、次の操作が行えます。

項目	内容
プロフィールの編集	名前と連絡先の更新、プロフィール画像の追加
パスワード変更	パスワードの更新 (パスワードの変更に成功すると、再度ダッシュボードにログインする必要があります)
認証デバイス管理	MFA 認証の省略対象となっている信頼済み端末を表示・削除
温度表示	温度単位の選択

2.2 ダッシュボード

ログインすると[ダッシュボード]ページに移動します。ここではリアルタイム情報の概要を確認できます。



ウィジェット	概要	ユーザー操作/クリック時の動作
異常	設備の異常の通知	[通知]ページに移動します。
警告	設備の警告の通知	[通知]ページに移動します。
設備の 状態分布	設備の状態（正常/異常/オフライン）	[設備]ページに移動します。
センサー 接続状況	センサーの接続状態 (オンライン/オフライン)	[センサー]ページに移動します。
ゲートウェイ 接続状況	ゲートウェイ接続状態 (オンライン/オフライン)	[ゲートウェイ]ページに移動します。
トレンド分析	設備の状況を時間経過で表示	7日間、15日間、30日間のトレンドデータを表示します。
最近の アラート	最近のトップ5通知	[通知]ページに移動します。

2.2.1 ロケーション/施設の選択

ダッシュボード画面の左上にあるロケーション/施設選択のドロップダウンで、組織内の異なる拠点や施設を切り替えることができます。

⚠ 注意:このドロップダウンを使用できるのは、管理者 および グローバル・エグゼクティブ(Global Executive) ユーザーのみです。

2.2.2 トレンド分析

トレンド分析は折れ線グラフを用いて通知の過去の傾向を分析します。表示期間は過去 7 日、15 日、30 日と選択したり、グラフ下部にあるスライダーをマウスで操作したりすることができます。

2.2.3 言語選択

言語選択はダッシュボード画面の右上に配置されています。ユーザーは次の言語を選択して切り替えることができます:

- 英語(デフォルト)
- 日本語
- 簡体字中国語

選択した言語はアプリケーション内のすべてのページに反映されます。

2.2.4 表示モードの切り替え

画面表示モードの切り替えはダッシュボード画面の右上にあります。ユーザーは以下を切り替えることができます:

- ライトモード
- ダークモード

選択したテーマはアプリケーション内のすべてのページに反映されます。

⚠ トラブルシューティング:表示が非アクティブまたは空白のように見えた場合は、ゲートウェイやセンサーがオンラインになっているか確認してください。

3. ユーザーと権限の管理（管理者向け）

センサーおよびゲートウェイを管理するには、まず edgeRX ダッシュボードでアカウントを作成する必要があります。登録時に使用したメールアドレスが、管理者 (Administrator) ユーザーとして登録されます。管理者ユーザーは、同じ権限またはカスタム権限を持つ別の管理者ユーザーを含め、追加のユーザーを作成できます。アカウントを作成すると、ダッシュボードで管理者権限が自動的に付与されます。その後、必要に応じてロールを作成し、権限を割り当てることができます。

3.1 ユーザー管理

左のメニューから[ユーザー管理]ページに移動します。



3.1.1 ユーザーリストの閲覧

ユーザー管理では、組織内の全ユーザーが表示されます。ここでは、次の操作を行います。

- 登録済みのユーザーの閲覧
- 左上のドロップダウンで部署別に絞り込み
- 検索バーでユーザー名またはメールアドレスで検索
- 「ページあたりの行数」ドロップダウンで 1 ページの表示件数の変更

3.1.2 新規ユーザーの追加

⚠ **注意：**ユーザーを追加する前に、組織のロールを作成する必要があります
(「[3.2 ロール\(権限\)の管理](#)」を参照)。権限はロールに割り当てられます。

1. 右上の「+ユーザーを追加」ボタンをクリックします。
2. ダイアログに入力します。

ユーザーを追加

×

名前*

ユーザー名を入力してください。

メール*

メールアドレスを入力してください。

ロール*

ロールを選択

部署*

部署を選択

キャンセル

ユーザーを追加

項目	概要
名前	ユーザーのフルネーム
メール	ログインに使用するメールアドレス
ロール	既存ロールから選択（ドロップダウン）
ロケーション	既存ロケーションから選択
部署（任意）	既存部署から選択（ドロップダウン）

3. ダイアログの下にある「ユーザーを追加」をクリックすると新しいユーザーアカウントが作成されます。

⚠ **注意:**新規ユーザーには、パスワードの設定手順が記載されたウェルカムメールが送信されます。

3.1.3 既存ユーザーの管理

リスト内の各ユーザーに対して次の操作が可能です。

操作	使用するタイミング
ユーザー情報の編集	名前、メール、ロール、部署の変わった
ロールの割り当て	ユーザーの権限が変わった
ウェルカムメール再送信	ユーザーが初回設定を完了していない
パスワードリセット	パスワードを忘れた、セキュリティ上の懸念があった
確認メールの再送信	ユーザーのメールアドレスが更新された
MFAのリセット	認証アプリへアクセスできなくなった



各操作はユーザー名の横にある「操作」列にあるアイコンをクリックして行います。

3.2.2 ロール名の編集

ロール名を編集するには、次の手順を実行します。

1. 画面上部の一覧から編集したいロールの右側にある「**編集**」ボタンをクリックします。
2. 「**ロールを更新**」ウィンドウでロール名を変更します。
3. 「**更新**」をクリックして変更を適用します。

3.2.3 既存のロールの削除

ロールを削除するには、次の手順を実行します。

1. 画面上部の一覧から削除したいロールの右側にある「**削除**」ボタンをクリックします。
2. 「**完全に削除**」をクリックして削除します。

3.2.4 ロールの権限の設定

権限を設定するには、ロール一覧から作成したロールを選択し、トグルボタンとチェックボックスを使用して、そのロールに付与する権限を有効にします。

- トグルボタンは**各項目へのアクセス**を制御します（例：センサー、ゲートウェイ、設備、通知）
- チェックボックスは**各項目内の特定の操作**を制御します（例：追加、編集、削除、設定）

権限を無効にするには、該当するトグルボタンをオフにするか、対応するチェックボックスの選択を解除します。

3.3 グローバル・エグゼクティブ(Global Executive)の役割

グローバル・エグゼクティブの役割には、以下のダッシュボードおよびデータを閲覧するための読み取り専用権限があります。

- ・ センサーおよびゲートウェイ
- ・ 通知
- ・ インサイト

3.4 プロフィール設定

ユーザーは、「プロフィール設定」から自分のアカウントを管理できます。詳しい手順については、「[2.1.5 プロフィール設定](#)」を参照してください。

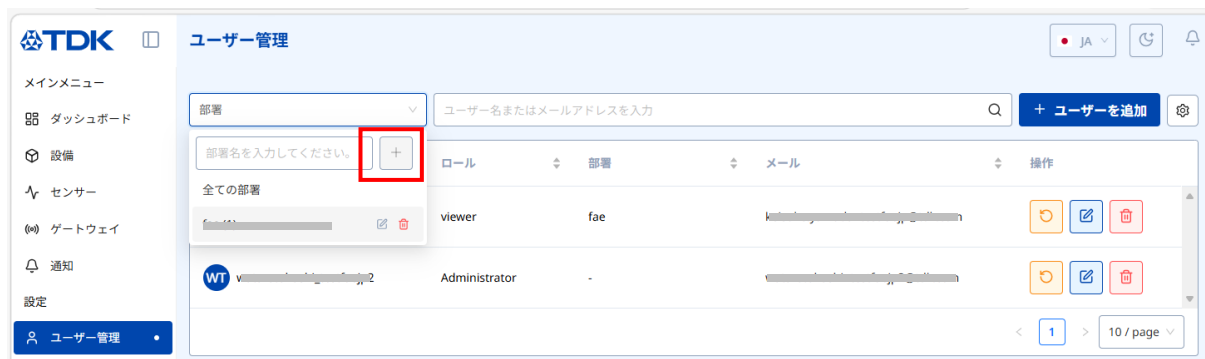
3.5 部署の管理

組織で部門に基づいてユーザーにロールを割り当てている場合は、「ユーザー管理」ページから部署を管理できます。

新しい部署を作成するには、「部署」を選択し、部署名を入力して「+」をクリックします。

部署名を編集するには、一覧から部署を選択し、「部署を編集」ボタンをクリックします。部署名を変更したら、「保存」をクリックします。

部署を削除するには、部署を選択して「部署を削除」ボタンをクリックします。



4. ゲートウェイ管理

4.1 ダッシュボードへのゲートウェイ追加

△ 注:ゲートウェイを追加する前に、必ずロケーションを設定してください（「[11.1 ロケーション管理](#)」を参照）。

左のメニューから「ゲートウェイ」ページに移動します。



ゲートウェイを追加する手順

1. 画面の右上の[+追加]をクリックします。

GW2201D 2.0を追加

ゲートウェイID*

名前*

ゲートウェイIDを入力

名前を入力

ロケーション*

ロケーションを選択

キャンセル

保存

2. 必要な項目を入力します。

項目	概要
ゲートウェイ ID	本体ラベルまたは製品箱に記載されている 12 文字の ID
名前	任意の識別しやすい名称
ロケーション	マップ上のゲートウェイの設置場所

3. (任意) マップ上でゲートウェイの場所を選択するか、対応するフィールドに X 座標と Y 座標を入力します。

GW2201D 2.0を追加

ゲートウェイID*

名前*

ゲートウェイIDを入力

名前を入力

ロケーション*

Site / Factory / Floor

座標X (m)*

座標Y (m)*

107.75

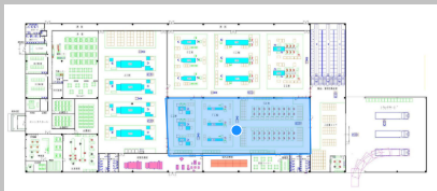
29.00

Ⓜ マップをクリックしてロケーションを選択してください。

+

-

📍



キャンセル

保存

4. 「**保存**」をクリックしてゲートウェイを登録します。[ゲートウェイ]ページに新しいゲートウェイが表示され、監視・管理が可能になります。
5. 追加したゲートウェイ ID をクリックし、ゲートウェイ詳細タブに移動して右下のステータスを確認します。ステータスが「**オンライン**」と表示されていれば、ゲートウェイは監視可能です。

edgeRX ダッシュボード ユーザーガイド

Rev.1.1 2026-10

24

© 2026 TDK SensEI. All rights reserved.

4.2 ゲートウェイの管理

4.2.1 ゲートウェイの再起動

1. リストから再起動するゲートウェイにチェックを入れます。
2. 「再起動」ボタンをクリックします。
3. 「確認」をクリックしてゲートウェイを再起動します。

△ 注意: 一度に再起動できるゲートウェイは 1 台のみです。再起動後、ゲートウェイが再びオンラインになるまで数分かかる場合があります。

4.2.2 ゲートウェイの削除

1. リストから削除するゲートウェイの操作欄にある「削除」ボタンをクリックします。
2. 「削除」をクリックしてゲートウェイを削除します。

4.2.3 ゲートウェイの編集

1. リストから編集したいゲートウェイの操作欄にある「編集」ボタンをクリックします。
2. 必要な項目を更新します。
3. 「保存」をクリックすると変更が保存されます。

4.3 ゲートウェイのリスト表示

このページですべてのゲートウェイを確認することができます。また、検索バーを使用したり、表示の件数を等変更したりすることができ、対象のゲートウェイを見やすくすることができます。

特徴	概要
検索バー	ゲートウェイ名、ゲートウェイ ID、バージョンで検索
ページあたりの行数	右下のドロップダウンで表示される行数を調整
列の設定	右上のテーブル設定ボタンをクリックして、リストに表示する列をカスタマイズ

ゲートウェイ

TDK-Sensei-Japan JA

ゲートウェイ名/ゲートウェイID/バージョンを検索

再起動 OTA + 追加

☐	名前	ゲートウェイID	ファームウェアバージョン	センサー数	ステータス	ロケーション	最終受信	操作
☐	34dac1b0008d	34dac1b0008d	2.0.6	0	オフライン	Inakura-west CP0...	2026-04-30 19:14:55	
☐	34dac1b10056	34dac1b10056	v2.0.0	2	オフライン	IJP/IJP/9F	2026-04-27 19:51:03	
☐	34dac1b00096	34dac1b00096	0.1.0	0	オフライン	Inakura-west CP0...	2026-03-25 13:29:20	
☐	34dac1b1010c	34dac1b1010c	2.0.1	1	オフライン	IJP/IJP/9F	2026-03-18 20:06:18	
☐	34dac1b10234	34dac1b10234	2.0.1	-	オフライン	Inakura-west CP0...	2026-01-23 13:52:03	
☐	34dac1b101bd	34dac1b101bd	2.0.1	-	オフライン	IJP/IJP/9F	2025-12-23 15:46:01	

< 1 > 10 / page

4.4 ゲートウェイ詳細ビュー

各ゲートウェイの詳細情報を閲覧するには、ゲートウェイページにある[ゲートウェイ ID]をクリックすると詳細ビューに移動します。詳細ビューの上部にあるタブをクリックすると各タブの内容が表示されます。



4.4.1 詳細タブ

このタブでは、以下の情報が表示されます。

- ゲートウェイ名
- ゲートウェイ ID
- ファームウェアバージョン
- 接続センサーの数
- ロケーション
- 最終受信タイムスタンプ
- CPU および RAM 使用状況
- オンライン/オフラインの状況

4.4.2 センサータブ

このタブでは、以下の情報が表示されます。

- ゲートウェイに接続されているセンサーを表示
- ゲートウェイに対してセンサーの追加/削除
- センサーの詳細を見るにはセンサーID をクリックしてください([5. センサー管理](#)参照)

詳細

センサー

診断

ログ

センサー一覧

センサーを追加

センサーID	センサー種別	関連設備	ファームウェア...	RSSI	最終受信	ステータス	操作
34dac1200083	CN2202B 3.0	CP05-Cu11-rear	1.105	-38dBm	2026-05-20 11:14:51	オンライン	
34dac1200075	CN2202B 3.0	CP05-Cu09-rear	1.105	-34dBm	2026-05-20 11:14:39	オンライン	
34dac120007d	CN2202B 3.0	CP05-Cu09-front	1.105	-47dBm	2026-05-20 11:14:18	オンライン	
34dac1200079	CN2202B 3.0	CP05-Cu11-front	1.105	-46dBm	2026-05-20 11:14:08	オンライン	

< 1 >

10 / page

4.4.3 診断タブ

このタブから、ゲートウェイの健康状態とパフォーマンスを時間の経過とともに監視できます。

CPU と RAM 使用率

- CPU および RAM の使用率に基づいてゲートウェイのパフォーマンスを分析します
- 過去 **1 日**、**3 日**、**1 週間**から切り替えて表示できます。
- また、カスタム日付範囲から最大 3 か月分の履歴データを表示できます。



受信パケット統計

- ネットワークトラフィックのパターンを解析できます。
- あらかじめ設定された期間（1日、3日、1週間）を切り替えて表示できます。
- または、カスタム日付範囲から最大3か月分の過去データを表示できます。



4.4.4 ログタブ

ゲートウェイの動作と運用の履歴を確認できます。

- 最終ファームウェア更新日
- イベントの詳細には以下が含まれます:
 - オンライン/オフライン状態の変更
 - 再起動
 - センサーの割り当て
 - ロケーションの変更

項目	イベント	ユーザー	更新日時
201	unbind a cn2202b 3.0(2005ae)	takuya.02.suzuki	2025-12-10 13:44:01
202	Gateway is offline!	admin	2025-12-09 17:05:05
203	Gateway is online	-	2025-12-08 17:33:34
204	Gateway is offline!	admin	2025-12-08 17:30:05
205	bind a cn2202b 3.0(34dac1)	Takuya.02.Suzuki_poc	2025-12-08 17:24:23
206	unbind a cn2202b 3.0(34dac1)	Takuya.02.Suzuki_poc	2025-12-08 17:24:03
207	bind a cn2202b 3.0(34dac1)	Takuya.02.Suzuki_poc	2025-12-08 17:22:53
208	Gateway is online	-	2025-12-08 17:21:43
209	Add GW2201D 2.0(mac: 34dac1b1000e) name:34dac1b1000e, location:nakura-west/...	Takuya.02.Suzuki_poc	2025-12-08 17:21:29

5. センサー管理

5.1 ダッシュボードへのセンサーの追加

メインメニューから「センサー」を選択します。



△ 注意: センサー追加登録権限を持つユーザーのみがシステムにセンサーを追加できます。管理者ユーザーは、任意のゲートウェイにセンサーを追加できますが、その他のユーザーは自分のロケーションに割り当てられたゲートウェイにのみセンサーを追加できます。

センサーを追加する手順

1. 画面の右上の[+追加]をクリックします。

センサーを追加

センサー種別*

センサー種別を選択

センサーID*

センサーIDを入力

名前*

名前を入力

ゲートウェイ*

ゲートウェイを選択

キャンセル

追加

2. 必要な項目を入力します。

項目	概要
センサー識別	センサー（Lynq または Pro）を選択
センサーID	各センサーの側面に印刷されているセンサーID (Lynq は 6 文字、Pro は 12 文字)
名前	識別しやすい名称
ゲートウェイ	センサーを接続するゲートウェイを選択

3. ダイアログの右下の「追加」をクリックするとセンサーが登録されます。

追加されると、センサーはリストに追加され、監視および設定が可能になります。

⚠ 注意: 1 つのゲートウェイに追加できる Lynq または Pro センサーは最大 10 個までです。センサーは、ゲートウェイの「ゲートウェイ > センサー」タブからも追加または接続できます（「[4.4.2 センサータブ](#)」を参照）。

5.2 センサーの管理

5.2.1 センサーの編集

1. 左のメニューから[センサー]ページに移動します。
2. 編集したいセンサーの操作列の「編集」アイコンをクリックします。
3. 必要な項目を更新します。
4. 「確認」をクリックすると編集内容を保存します。



5.2.2 センサーの削除

1. 左のメニューから[センサー]ページに移動します。
2. 削除したいセンサーの操作列の「削除」アイコンをクリックします。
3. 「確認」をクリックするとセンサーを削除します。



一度削除されると、センサーはセンサーリストから削除され、監視できなくなります。

5.3 センサーページの特徴

センサーページはすべてのセンサーを確認することができます。また、検索バーを使用したり、表示の件数を等変更したりすることができ、対象のセンサーを見やすくすることができます。



特徴	概要
検索バー	センサー名、センサーID、またはゲートウェイ ID でセンサーを検索
ページあたりの行数	右下のドロップダウンで表示される行数を調整
列の設定	右上の設定ボタンでリストに表示する列をカスタマイズ

表の列:

- センサーID
- 名前（センサーの名前）
- 種別（センサーの種類）
- ゲートウェイ ID（接続されているゲートウェイ）
- ステータス（オンライン/オフラインの状況）
- バッテリー電圧
- 設備（センサーを設置している設備）
- 最終受信（データを受信した最新の日時）
- バージョン（センサーのファームウェアバージョン）
- 操作（削除および編集）

5.4 センサーの設定

5.4.1 処理キュー

画面の上部の「処理キュー」ボタンをクリックすると、センサーの設定更新や OTA の状況を確認できます。

処理キュー				
OTA 設定 履歴をクリア				
No.	センサーID	ステータス	作成日時	更新日時
1	34dac1200394	● Finished	2026-04-03 08:57:44	2026-04-03 08:57:45
2	34dac1200479	● Finished	2026-03-02 09:24:11	2026-03-02 09:24:43
3	34dac120044d	● Finished	2026-01-28 17:16:10	2026-01-28 17:17:06
4	34dac1200416	● Finished	2026-01-28 17:15:48	2026-01-28 17:16:44
5	34dac1200479	● Finished	2026-01-28 17:16:26	2026-01-28 17:16:29

5.4.2 加速度、KPI データ、生データ出力間隔の設定

1. [センサー]ページから対象のセンサーを 1 つ以上選択します。
2. 画面の上部の「設定」ボタンをクリックします。
3. 必要に応じて出力間隔を入力します。
4. 「確認」をクリックすると変更が適用されます。

センサー

Inakura-West-PoC

JA

センサー名/センサーID

処理キュー

設定

OTA

追加

エクスポート

☐	センサーID	名前	種別	ゲートウェイID	ステータス	バッテリー電圧	設備	最終受信	バージョン	操作
☒	34dac1200075	200075	CN2202B 3.0	34dac1b1000e	オンライン	2.7 V	CP05-Cu09-rear	2026-05-20 11:30:44	1.105	
☐	34dac120007d	20007d	CN2202B 3.0	34dac1b1000e	オンライン	2.7 V	CP05-Cu09-front	2026-05-20 11:30:18	1.105	
☐	34dac1200079	200079	CN2202B 3.0	34dac1b1000e	オンライン	2.5 V	CP05-Cu11-front	2026-05-20 11:30:08	1.105	
☐	34dac1200083	200083	CN2202B 3.0	34dac1b1000e	オンライン	2.6 V	CP05-Cu11-rear	2026-05-20 11:29:58	1.105	

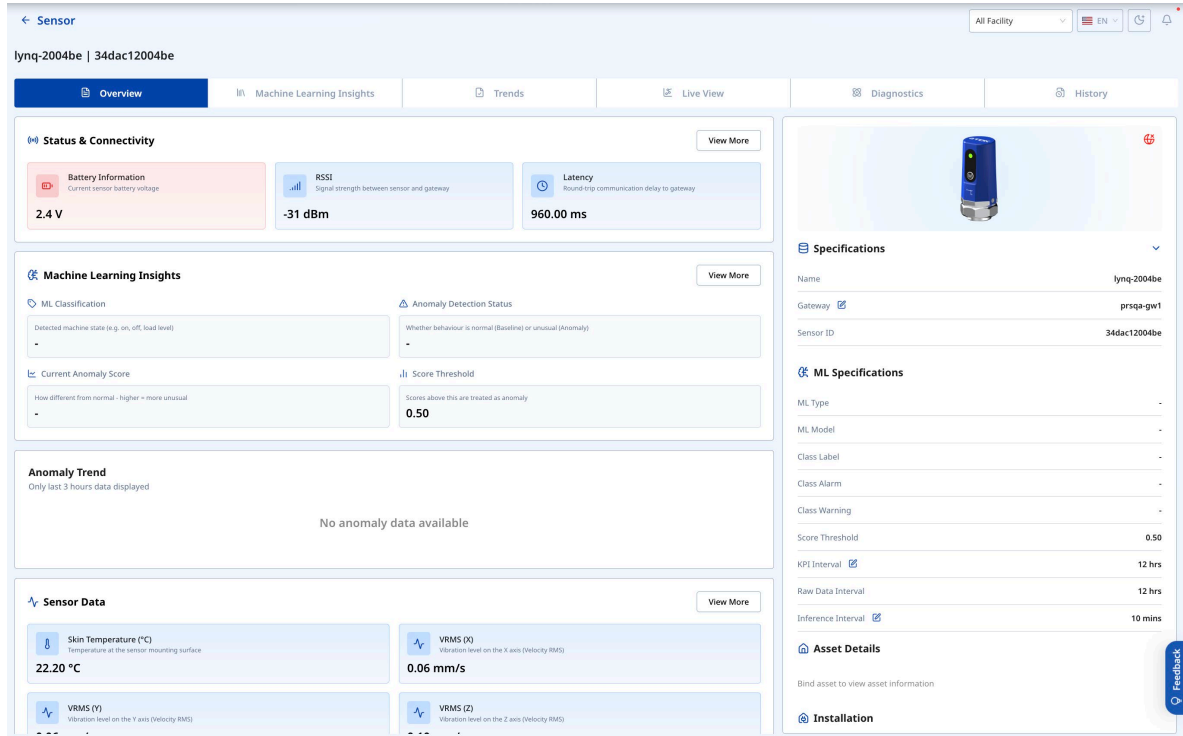
⚠ 注意: 同じタイプのセンサーを 1 つ以上設定する場合、更新された値は選択されたすべてのセンサーに適用されます。

設定	デフォルト値	許容値	備考
加速度	出力データレート：8kHz 加速度範囲：±8g	出力データレート： 1 kHz, 2 kHz, 4 kHz, 8 kHz 加速度範囲： ±2g, ±4g, ±8g, ±16g	振動解析で使用される加速度レベル（加速度 RMS）を設定
KPI 出力間隔	0 hrs(時間), 10 mins(分)	0,1,2,4,8,12（時間） 0,1,3,5,10,15,30（分）	速度 RMS や平均値など出力間隔を設定
生データ 出力間隔	0 hrs(時間), 10 mins(分)	0,1,2,4,8,12（時間） 0,1,3,5,10,15,30（分）	生データの出力間隔を設定

- **管理者(Administrator)**はデフォルトの加速度計値、および KPI と生データの間隔を設定できます。
- **管理者(Administrator)やグローバル・エグゼクティブ(Global Executive)以外のユーザー**は KPI 間隔のみ編集可能で生データ間隔は非表示です。
- 更新が行われない場合、出力間隔は**デフォルトの 10 分間隔**を使用します。
- 短い間隔は頻繁な更新を提供しますがデータ量が増加します（バッテリー電圧の低下を早めます）。長い間隔は変動を滑らかにし、負荷を軽減します。

5.5 センサー詳細ビュー

[センサー]ページ内のセンサーID をクリックすると、そのセンサーに関するすべてのデータが表示されます。



5.5.1 概要タブ

ステータス・接続状態:

- バッテリー電圧：現在のセンサーバッテリー電圧（Lynq および Pro センサーにのみ適用）。
- RSSI（受信信号強度インジケータ）：センサーとゲートウェイ間の信号強度を測定します。数値がゼロに近いほど、信号が強く良好です。
- レイテンシ：ゲートウェイまでの往復通信遅延時間。数値が低いほど応答が速く、高いほど遅延が大きくなります。バッテリー電圧/配線(センサータイプに基づく)

⚠ 注意: 「詳細を見る」 ボタンをクリックすると、センサーのステータスと接続性に関する詳細情報が表示される「診断」タブが開きます。

ステータス・接続状態

[詳細を見る](#)

バッテリー電圧
 現在のセンサーバッテリー電圧
2.9 V

RSSI
 センサーとゲートウェイ間の信号強度
-66 dBm

レイテンシ
 ゲートウェイへの往復通信遅延
220.00 ms

機械学習インサイト

- ML 分類／異常検出ステータス：ML モデルは単一クラス異常分類を実行し、すべて正常か異常があるかを表示します。
- 現在の異常スコア：センサーのエッジ AI で分析された現在の異常スコア。

△ 注意：「詳細を見る」ボタンをクリックすると、センサーからの ML インサイトに関する詳細情報が表示される「機械学習インサイト」タブが開きます。

機械学習インサイト

[詳細を見る](#)

ML分類
 機械の状態分類（例：稼働、停止、負荷レベル）
C2

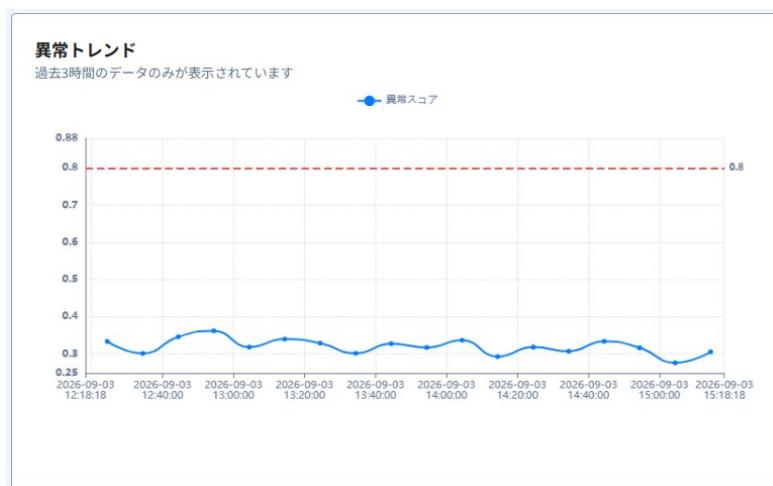
異常検出ステータス
 動作が正常（ベースライン）か異常か
ベースライン

現在の異常スコア
 正常状態からの乖離度（高いほど異常）
0.31

スコアしきい値
 この値を超えるスコアは異常として扱われます
0.80

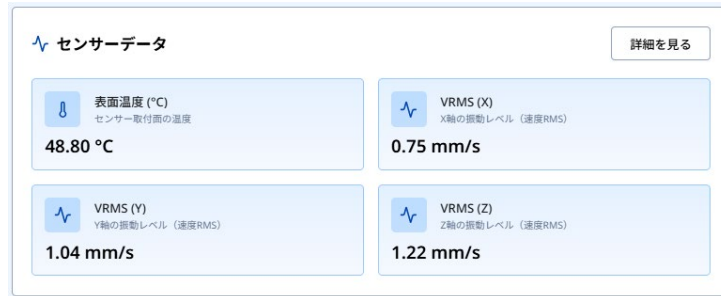
異常トレンド

- 過去 3 時間のセンサーの異常スコアを表示します



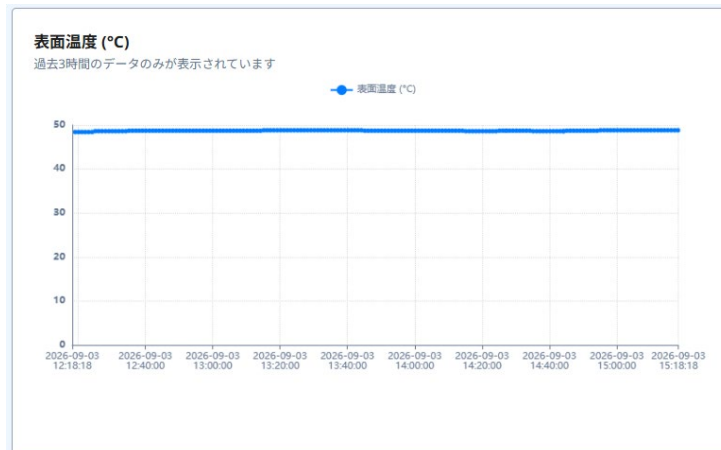
センサーデータ

- 表面温度：センサー取り付け面の温度
- VRMS (X)：X 軸の振動レベル（速度 RMS）
- VRMS (Y)：Y 軸の振動レベル（速度 RMS）
- VRMS (Z)：Z 軸の振動レベル（速度 RMS）



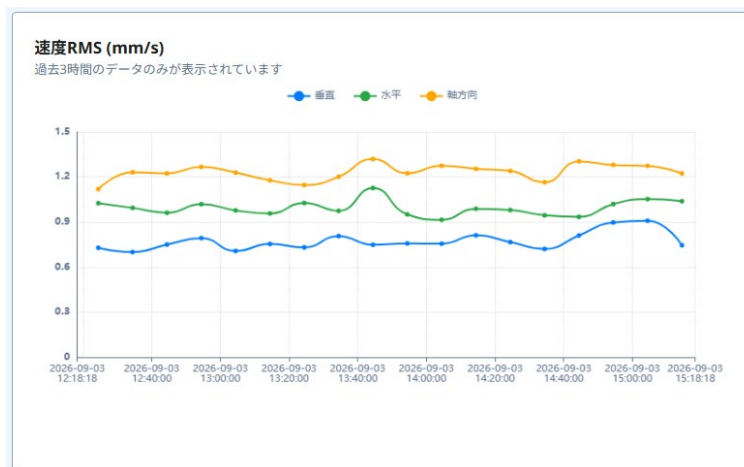
表面温度

- 過去 3 時間の表面温度を表示します。



速度 RMS

- 過去 3 時間の速度 RMS 値を表示します。



仕様

- 名前：センサーの名称
- ゲートウェイ：センサーが紐付けられているゲートウェイの名称
- センサーID：センサーの MAC アドレス（Lynq は 6 文字、Pro は 12 文字）
- センサータイプ：edgeRX™センサーのタイプ
- バージョン：現在センサーで稼働しているファームウェアバージョン

加速度仕様

- 出力データレート（ODR）：センサーのサンプリングレート（1 秒あたりのサンプル数、Hz）
- フルスケール範囲（FSR）：レンジが小さいほど、加速度計は低振幅信号に対してより高感度になります
- KPI データ出力間隔：センサーが KPI データを通知する頻度
- 生データ出力間隔：センサーが生データを通知する頻度
- 推論データ出力間隔：センサーが ML 推論を通知する頻度

⚠ 注意: 直接編集可能な仕様の横には編集ボタンがあります（例：ゲートウェイ、加速度計、KPI、生データ、推論間隔など）。

仕様	
名前	s44
ゲートウェイ 	PresetGateway004
センサーID	34dac1200a87
センサー種別	Lynq
バージョン	1.108
加速度 	
出力データレート	8 kHz
フルスケール範囲	±16 g
KPIデータ出力間隔 	10 mins
生データ出力間隔 	10 mins
推論データ出力間隔 	10 mins



仕様

名前

s44

ゲートウェイ

PresetGateway004

センサーID

34dac1200a87

ML仕様

MLタイプ

-

MLモデル

-

クラスラベル

-

ML 仕様

- ML タイプ：異常検知手法の種類。Single-Class Anomaly Classification は、あらゆる逸脱を異常として識別するように専用で学習されます。
- ML モデル：センサー上で稼働している AI モデル名。
- クラスラベル：機械学習モデルが識別する可能性のあるラベル。
- 異常クラス／警告クラス：センサーが異常を検知した場合に通知を送信できるようにします。

ML仕様

MLタイプ

Multi-Class Anomaly Classification

MLモデル

932629181_AUTOENCODER+CNN

クラスラベル

C1, C2, Anomaly

異常クラス

-

警告クラス

-

スコアしきい値

0.80

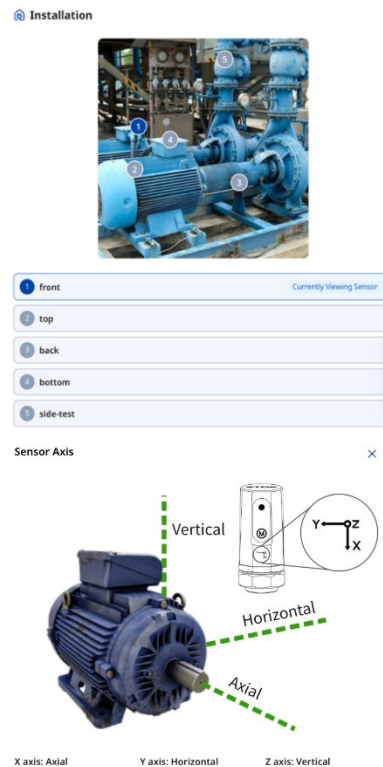
設備詳細

- 設備種別：センサーが紐付けられている設備の種類
- 設備モデル：センサーが紐付けられている設備モデル
- 設備名：設備に付けられた名称（設備をクリックすると設備の詳細ビューが開きます）
- 設備のロケーション：設備の設置場所（設置場所名をクリックするとその場所のマップが開きます）
- 取付位置：設備上でのセンサーの取り付け位置（情報ボタンをクリックすると取り付け位置の図が開きます）

🏠 設備詳細	
設備種別	Compressor
設備モデル	ALE55
設備名	TROKE_COMP1-2_motor
設備のロケーション	📍 Tsuruoka-East / Energy 1 / 1F
取付位置	📌 motor

取り付けイメージ

- センサーが設備に対してどこに取り付けられているか表示します。



5.5.2 機械学習インサイトタブ

詳細な機械学習情報については、edgeRX™の「[7. 機械学習](#)」を参照してください。

5.5.3 トレンドタブ

KPI トレンドおよび生データの詳細については、「[9. センサーのトレンドデータとモニタリング](#)」を参照してください。

5.5.4 ライブビュータブ

ライブビュー機能の使用方法については、「[9.3 ライブビュー](#)」を参照してください。

5.5.5 診断タブ

時間または日付範囲を選択すると、その期間の以下のデータを表示します。

- バッテリー電圧（Lynq および Pro センサーのみ適用）
- RSSI(信号強度)
- パケット統計
- レイテンシ

バッテリー電圧（Lynq および Pro センサーのみ適用）

デフォルトでは、Lynq センサーはバッテリー電圧が **2.6V** 以上、Pro センサーは **3.0V** 以上の場合に正常とみなされます。

- 電圧が**警告しきい値**を下回ると、ダッシュボード上で警告を発します。
- 電圧が**異常しきい値**を下回ると、ダッシュボード上で異常を発します。

しきい値は通知メニューから設定可能です。

センサー	警告しきい値	異常しきい値	設定可能範囲
Lynq	2.6 V	2.4 V	2.0 V – 3.0 V
Pro	3.0 V	2.6 V	2.0 V – 3.0 V

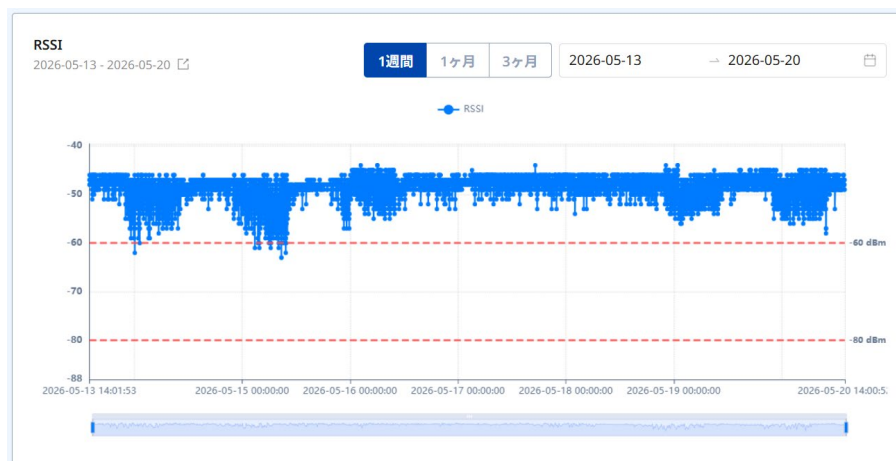
- **正常**：デフォルトしきい値以上の電圧。
- **警告**：電圧が警告しきい値を下回る。
- **異常**：電圧が異常しきい値を下回る。
- **設定方法**：値は[アラート]メニューから調整可能。



RSSI

RSSI はセンサーとゲートウェイ間の信号強度を測定し、ゼロに近い数値ほど強く良好な信号を示します。最良のパフォーマンスのため、センサーは**-74dBm** より高い値となる範囲内に設置し、安定した通信と電波干渉の最小化となるようにしてください。

- **正常**：デフォルトしきい値以上の信号強度。
- **警告**：RSSI が警告しきい値を下回る。
- **異常**：RSSI が異常しきい値を下回る。
- **設定方法**：値は[アラート]メニューから調整可能。



パケット統計

パケット統計グラフは、センサーとゲートウェイ間のネットワークトラフィックを表示します。

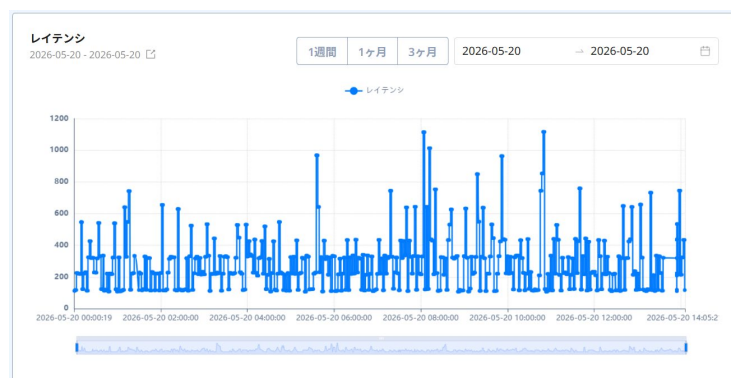


データフィルター：

- 事前定義された時間範囲（**1週間**、**1ヶ月**、**3ヶ月**）を切り替えて表示できます。
- または、カスタム日付範囲を使用すると最大3ヶ月の履歴データを閲覧できます。

レイテンシ

レイテンシは、センサーからゲートウェイへの KPI および生データパケットの往復通信遅延（ミリ秒単位）を表示します。



データフィルター：

- 時間範囲（**1週間**、**1ヶ月**、**3ヶ月**）を切り替えて表示させることができます。または、カスタム日付範囲を使用することで最大3ヶ月の履歴データを閲覧できます。

5.5.3 履歴タブ

アクティビティ

画面の左上の[アクティビティ]をクリックすると、システムおよび AI モデルに関連するイベントを時系列で表示します。以下の内容が含まれます：

- 設定の変更
- モデル展開
- センサーの状態変化
- センサーのリセット
- クラスタ/クラスラベルの名称変更
- ファームウェアの更新
- データ出力間隔の変更
- 設備、ゲートウェイ、ネットワークとの関連付けの変更

項目	設備名	設備種別	取り付け時刻	取り外し時刻
1	CP05-Cu09-front	Pump	2025-12-16 15:53:00	-

ログタブでは、センサーまたはシステムに関連するインストールおよび削除の記録を確認できます。

項目	イベント	ユーザー	更新日時
961	cn2202b 3.0 is online	-	2025-12-11 18:07:11
962	add cn2202b 3.0 sensorID:20007d bind to gatewayID:34dac1b1000e.	takuya.02.suzuki	2025-12-10 15:39:21

6. 設備管理

設備とは edgeRX™センサーが取り付けられている設備・装置・機械です。

設備を管理するには、edgeRX™ダッシュボードにログインし、[設備]ページに移動して、すべての登録済み設備を検索可能でページ分割されたリストで表示します。

⚠ 注意: edgeRX™ダッシュボードで設備を設定するには、ユーザーは以下を行う必要があります:

1. 部署を作成していること（「[3.5 部署の管理](#)」を参照）。
2. 設備 DB セクションに設備モデルを追加していること（「[11.2.2 設備モデルの追加](#)」を参照）、または設備作成時にモデルを追加していること。

6.1 設備の追加

新しい設備を追加する手順

1. 画面の右上の [+追加] をクリックします。



2. 必要な詳細を入力します。

フィールド	概要
設備名	識別するための名称
部署（任意）	「ユーザー管理」ページで登録されているものから選択（「3.1 ユーザー管理」を参照）。
設備種別	あらかじめ定義されたタイプから選択します（例：ファン、ベアリングベース、ポンプ）。
設備重要度	設備の重要度、または工程に対する影響度から選択

フィールド	概要
設備モデル	既存のモデルから選択するか、新しいモデルを作成します。利用可能な選択肢は選択した設備タイプによって異なります。
画像	設備の画像をアップロードします（画像は.jpg、jpeg、または png 形式で、2MB 以下である必要があります）。
ロケーション	設備が設置されている場所（サイト/建物/フロア）
座標 X と Y	マップ上の設備の座標

3. 右下の「追加」をクリックすると設備が登録され、監視や設定が可能になります。

ダッシュボードに追加されると、設備は設備ページに表示され、監視や設定が可能になります。

6.2 設備ページの特徴

機能	概要
検索バー	設備名で設備を検索
列設定	右上の設定アイコンで項目の表示または非表示
ページあたりの行数	右下のドロップダウンでデフォルト 10 から 20～100 の間で表示される行数を調整

表の列:

- 設備名
- 設備種別
- センサー数
- ステータス
- 更新日時
- センサー値
- 設備重要度
- ロケーション
- 操作

6.3 設備の削除

設備を削除する方法は下記の手順です。

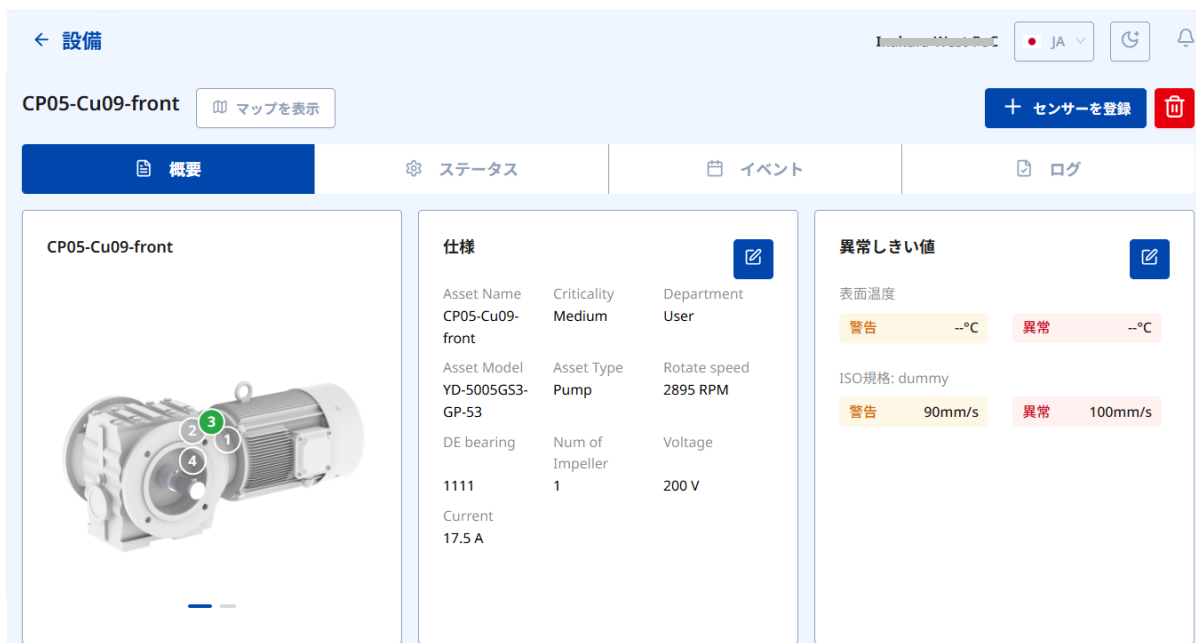
1. 削除したい設備の操作欄から「削除」ボタンをクリックします。
2. 「確認」をクリックすると、その設備は削除されます。



6.4 センサーの紐づけ

センサーを設備に紐づける必要があります。手順は下記になります。

- [設備]ページで[設備名]をクリックすると、設備詳細ビューが開きます。



項目	概要
センサー種別	センサーの種類（Lynq または Pro）
センサーID	設備に紐づけるセンサー （利用可能なセンサーのリストから選択）
ポジション	設備上の取り付け場所
方向	センサーの取り付け向き(X 軸、Y 軸、Z 軸)

- 「追加」をクリックしてセンサーを設備に紐づけします。

センサーの紐づけ解除

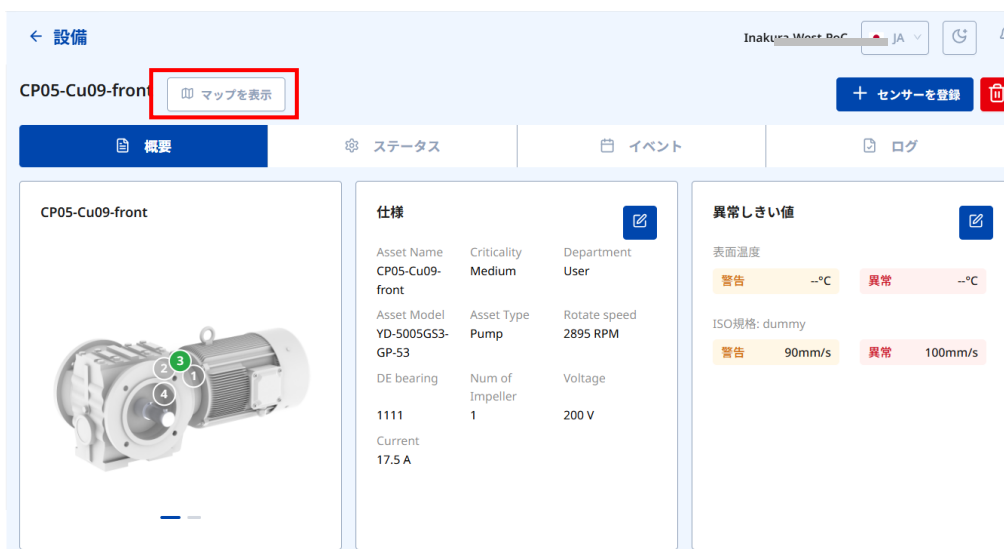
設備の詳細ページで、画面下部にあるセンサーリストまでスクロールします。

1. 設備に登録している**センサーID**をクリックして、[センサー]ページに移動します。
2. 画面の右上の「登録解除」ボタンをクリックします。
3. 「センサーの登録解除」ウィンドウにある「登録解除」をクリックすると、設備の紐づけが解除されます。

6.5 設備の位置情報管理

設備の位置情報を更新するには:

1. 画面の左上の「マップを表示」ボタンをクリックするとマップのダイアログが開きます。



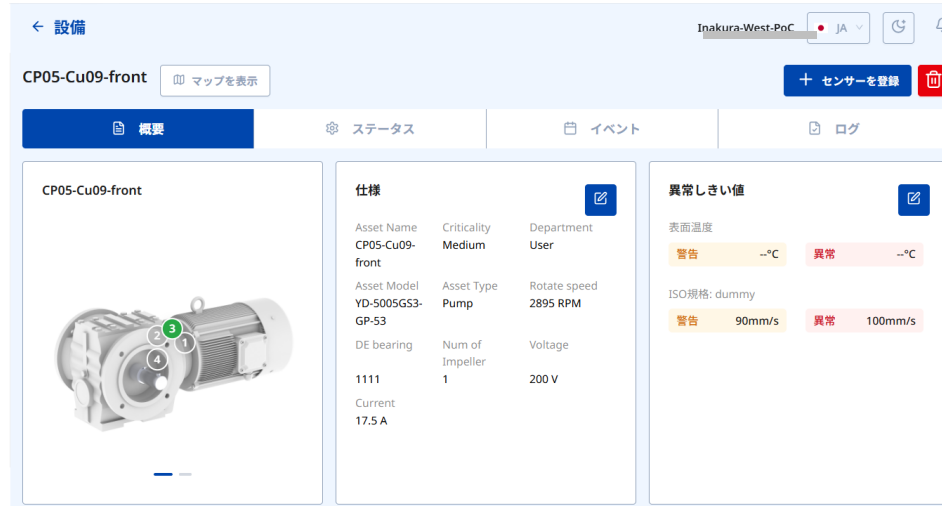
2. ダイアログの左上にある「編集」アイコンをクリックします。
3. ドロップダウンリストからセンサーの新しい設置場所を選択します。



4. 「保存」をクリックすると位置情報が更新されます。

6.6 設備詳細ビュー

リストから設備を選択すると、設備の構成設定、センサー割り当て、パフォーマンス指標が表示される**設備詳細ビュー**が開きます。



6.6.1 概要タブ

以下の情報を表示します。

- ロケーション（設備名の横にある「マップを表示」ボタンをクリックすると設備の場所を表示）
- 設置位置（設備の写真や図でセンサー位置を示す番号付きで表示）
- 設備仕様
- 異常しきい値および予測保全設定（センサーが設備に紐づいている場合のみ表示）
- 設備に紐づいているセンサーの一覧（該当する場合）

全てのセンサー

センサー名	センサーID	ステータス	分類	センサー種別	センサーモード	ポジション	ゲートウェイ
2002a6	34dac12002a6	オフライン	cluster_0	CN2202B 3.0	KPI/Raw Data/AI Inference	upper	34dac1b101a3
2002c1	34dac12002c1	オフライン	cluster_0	CN2202B 3.0	KPI/Raw Data/AI Inference	left	34dac1b101a3

1 / 10 / page

6.6.2 ステータスタブ

以下を表示します。

- 振動および温度のセンサーのトレンドデータ（詳細は「[9. センサーのトレンドデータとモニタリング](#)」を参照）



6.6.3 予知保全タブ

この機能の詳細については「[10. 予知保全](#)」を参照してください。

6.6.4 イベントタブ

以下の情報を表示します。

- センサーおよび設備関連の異常、警告の時系列の記録

ステータス	設備	センサー	イベント	レポート日時	更新日時	回数	ユーザー
異常	YTCCompre...	34dac12007ac	Velocity RMS exceed alarm ...	2026-05-18 23:31:39	2026-05-20 01:51:32	6	-
警告	YTCCompre...	34dac12007ac	Velocity RMS exceed warni...	2026-05-18 16:53:39	2026-05-20 15:31:32	17	-

6.6.5 ログタブ

以下の情報を表示します。

- 設置や取り外しの記録
- 紐づけ、紐づけ解除、座標更新、正常/警告/異常状態の変化などの履歴情報

← 設備

YTCCompressor001

マップを表示

+

センサーを登録

概要

ステータス

イベント

ログ

項目	イベント	ユーザー	更新日時
31	Machine status changed from normal to warning	-	2026-05-18 23:11:39
32	Machine status changed from warning to normal	-	2026-05-18 17:11:39
33	Machine status changed from normal to warning	-	2026-05-18 16:53:39
34	Bound the sensor "20062a"	69388d6edea9ebe426d5802c	2026-05-18 16:49:57
35	Bound the sensor "2007ac"	69388d6edea9ebe426d5802c	2026-05-18 16:49:19
36	Add Asset name: YTCCompressor001	69388d6edea9ebe426d5802c	2026-05-18 16:48:20

<

1

2

3

4

>

10 / page

7. 機械学習

7.1 ML（機械学習）情報概要

edgeRX™は、データをセンサー内で処理します。ML 情報の概要は、センサー詳細ビュー > 概要タブ（「[5.5.1 概要タブ](#)」を参照）で利用できます。



7.2 ML モデルタイプ

各センサーに書き込まれる ML モデルの種類は、以下に依存します。

- 設備の種類
- モニタリング要件
- 過去のパフォーマンスデータ

8. AI 推論結果の閲覧

8.1 インサイト タブ

[インサイト]タブでは、センサーの AI ベースの分類と異常スコアを表示でき、設備の運用状況を評価し、異常な状態をリアルタイムで検出することができます。

センサーの機械学習インサイトタブに移動するには、[センサー]>[(対象のセンサーID)]に進んでください。

また、[インサイト]>[ライブ診断]に移動し、リストからセンサーを選択して、選択したセンサーの[機械学習インサイト]タブを開くこともできます。

あるいは、[インサイト]>[ライブ診断]から、センサーリストの[ML 処理状況]列の[インサイトを表示]を選択して、利用可能な場合はインサイトを表示することもできます。



8.2 ライブ診断

[インサイト]> センサーリストの[ML 処理状況]列から、ML パイプラインのリセットなど、センサーに対する推奨アクションも確認できます。

The screenshot shows the 'Live Diagnostics' section of the TDK SensEI dashboard. A sidebar on the left contains navigation links: MAIN MENU, Dashboard, Assets, Sensors, Insights (selected), Live Diagnostics, Predictive Health, Gateways, Notifications, SETTINGS, Manage Users, Manage Roles, Manage Locations, and Manage Asset DB. The main area displays a table with columns: Sensor ID, Name, Type, Status, Asset Name, and ML Progress. The table lists several sensors, most with a status of 'Offline' and 'Completed' ML progress. One sensor, '346ac111122', shows a 'Warning' status. The bottom right corner of the table has a 'Feedback' button.

Sensor ID	Name	Type	Status	Asset Name	ML Progress
346ac120008a	lynq-20008a	Lynq	Offline	-	Completed
346ac1111111	3232	Lynq	Offline	High Capacity Industrial Backup Power Generator System	-
346ac110032b	site1-sensor	Lynq	Offline	New-Motor-F2	-
346ac1111122	Sens	Lynq	Offline	-	Warning
346ac112000d	Test1	Lynq	Offline	-	-
346ac1123400	sensor-a01	Lynq	Offline	-	-
346ac112345f	TestSensor-jv-1	Lynq	Offline	-	-
346ac1137478	Sensor Demo2 1	Lynq	Offline	-	-
346ac1200048	sensor48	Lynq	Offline	New Fan-2	Alert

8.3 ML 進捗バーと設備稼働率（円グラフ）

ML 進捗セクションは、各センサーの ML パイプラインの状況を表示します。データ収集の進捗、モデルの準備状況、ML ライフサイクル中の設備の挙動を把握することができます。

8.3.1 ML 進捗状態

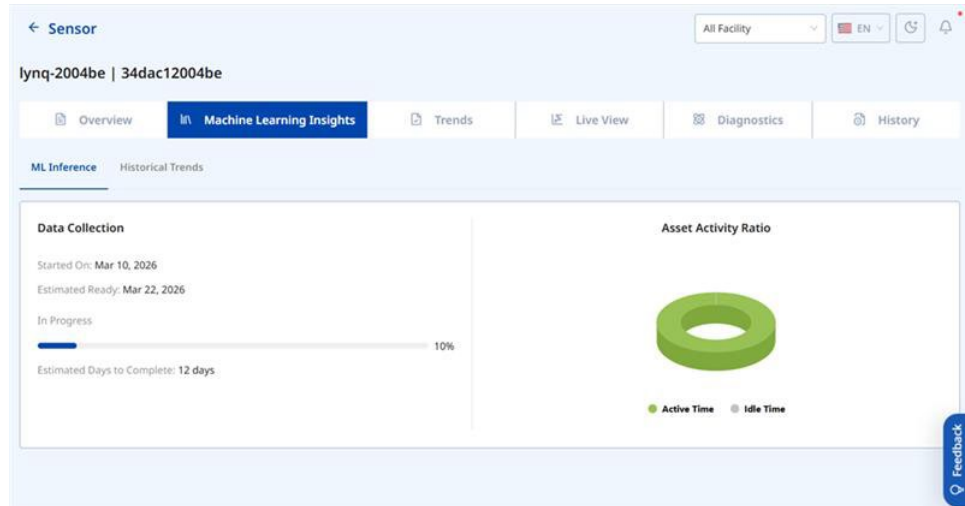
ML 進捗セクションは ML パイプラインの現状に基づいて動的に更新されます。

進行中の状態

1. 現在のデータ収集の進捗の表示
2. 状況: 進行中
3. 開始日
4. 完了予定日
5. プログレスバー（進捗率を表示）
6. 完了までの残り予定日数

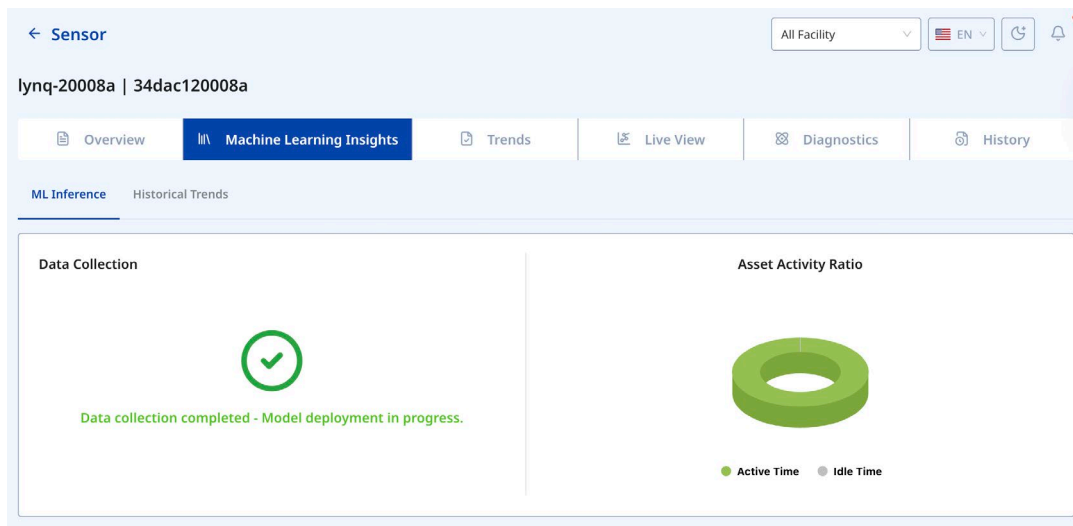
データ収集が開始されていない場合:

- プログレスバーの進捗は **0%**と表示されます
- 日付と見積もりは「-」として表示されます。



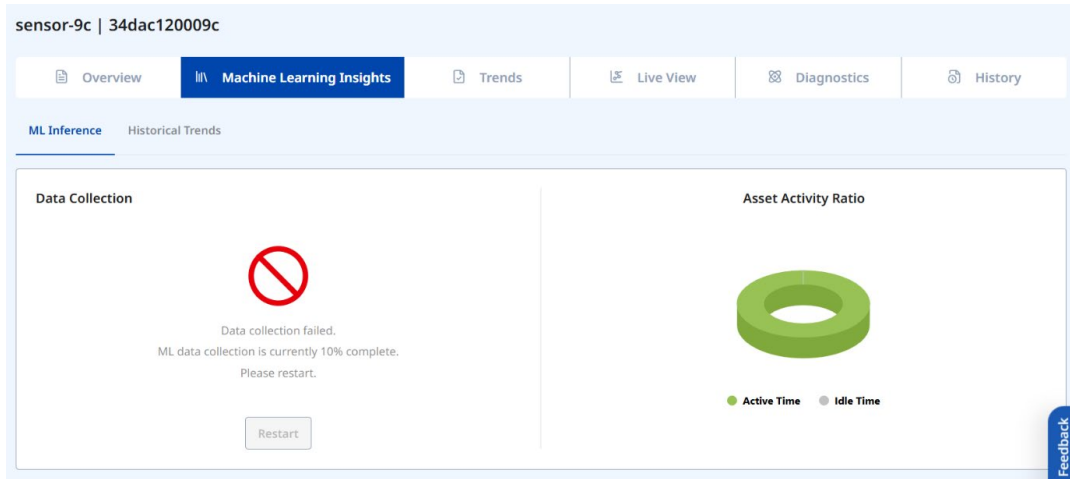
完了の状態

- メッセージ表示: 「**データ収集完了 - モデルの書き込み進行中**」
- プログレスバーや関連情報は削除されています。
- モデルをセンサーに書き込んだ後は自動的に[機械学習インサイト]ビューに移行します。



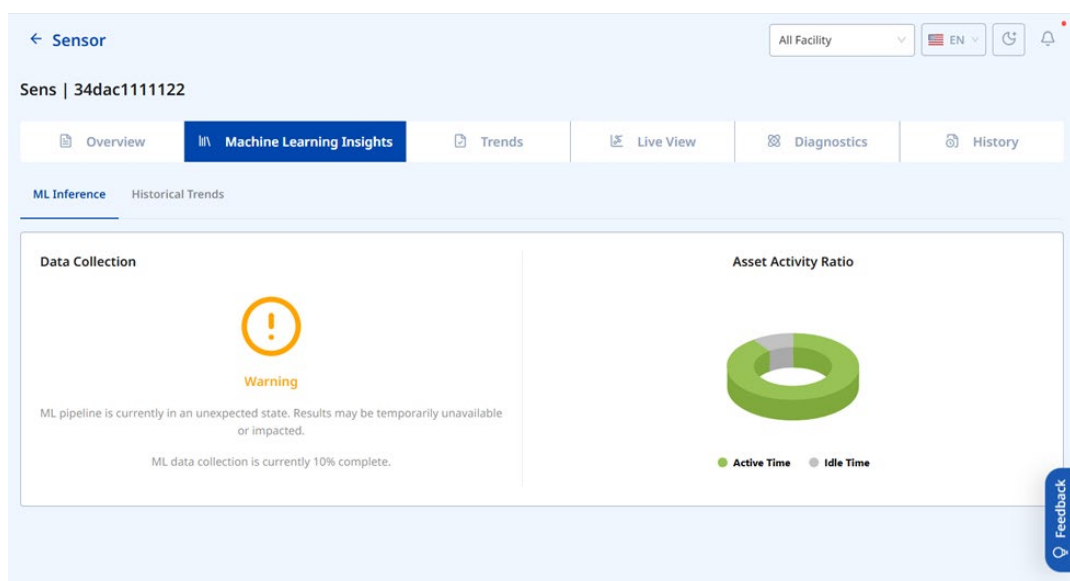
故障の状態

- メッセージ表示: 失敗 メッセージ
- 失敗メッセージと現在の進捗率が表示されます。
- **再起動**ボタンが表示されます。
- この状態では[機械学習インサイト]ビューは表示されません。



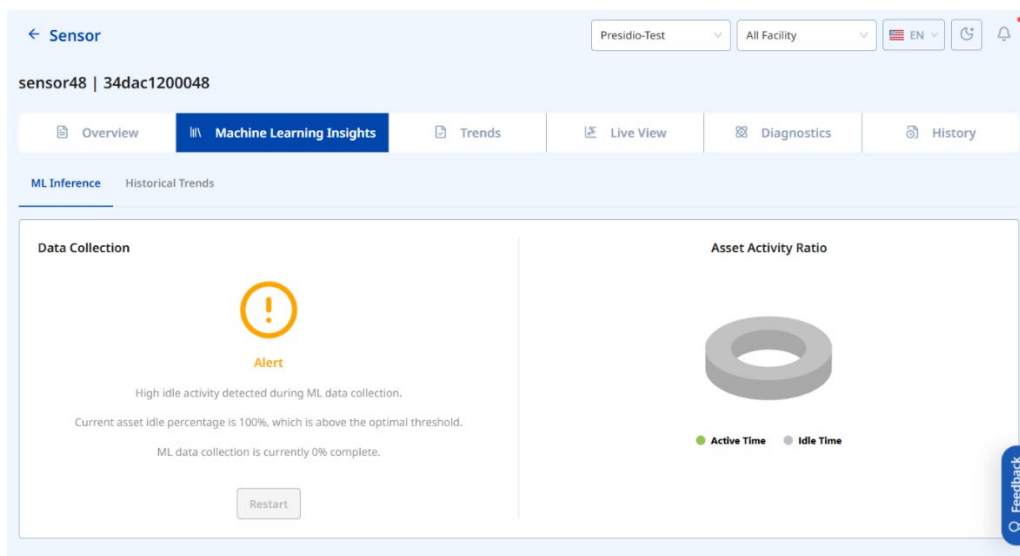
警告状態

- 異常、また警告を表示します。
- どのような状況かを示すメッセージが表示されます。
- [機械学習インサイト]ビューでは誤解を招くデータを防ぐために隠されています。



アラート状態(長い待機状態)

- 待機状態の過度な時間が検出されると警告メッセージを表示します。
- 以下を示します。
 - 待機状態のパーセンテージ
 - 機械学習の進捗
- 条件が正常に戻ると自動的に復帰します。



8.3.2 ML パイプラインリセット(管理者のみ)

ML パイプラインリセットボタンは、現在の ML 構成を完全にクリアし、プロセスを最初からやり直すことができます。

このボタンをクリックすると：

1. これまでに収集されたすべてのトレーニングデータが無効になります。
2. センサーがデータ収集状態に戻ります。

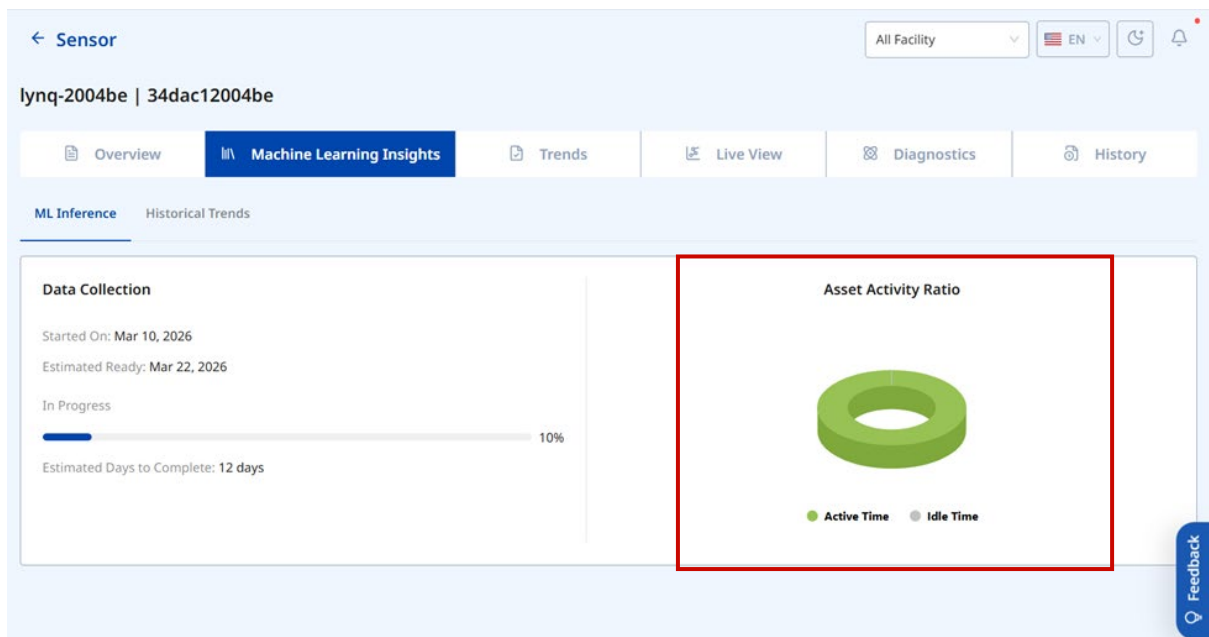


8.3.2 設備稼働比率(円グラフ)

機械学習のデータ収集中、システムは設備の使用状況を円グラフで可視化します。

チャート詳細

- タイトル: 設備稼働比率
- 表示項目:
 - アクティブ(稼働)時間
 - 待機時間
- 凡例: 明確に区別
- マウスをグラフに合わせると稼働時間と待機時間の割合を表示しす。



8.4 ML 推論タブ

画面の左上にある[ML 推論]タブには以下が表示されます:

- 推論結果
- クラスの確率
- リアルタイム異常スコア

8.5 ライブ推論の開始/停止

ライブ推論の開始

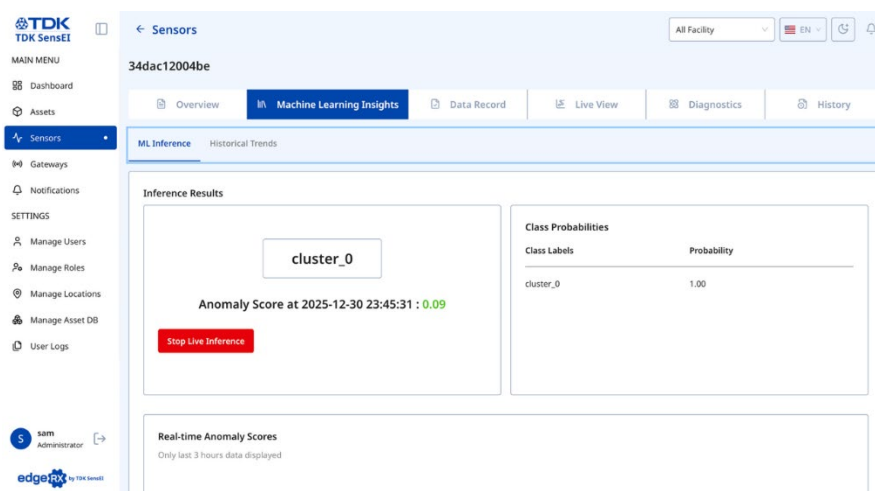
センサーからのライブ推論データは、機械学習インサイトタブから収集されます。

1. センサーのページで、リストからセンサーを選択します。
2. 機械学習インサイトタブを選択し、「**ライブ推論を開始**」ボタンをクリックします。
3. 確認ダイアログで「**確認**」をクリックすると、リアルタイムの異常スコアを取得し始めます。



ライブ推論の停止

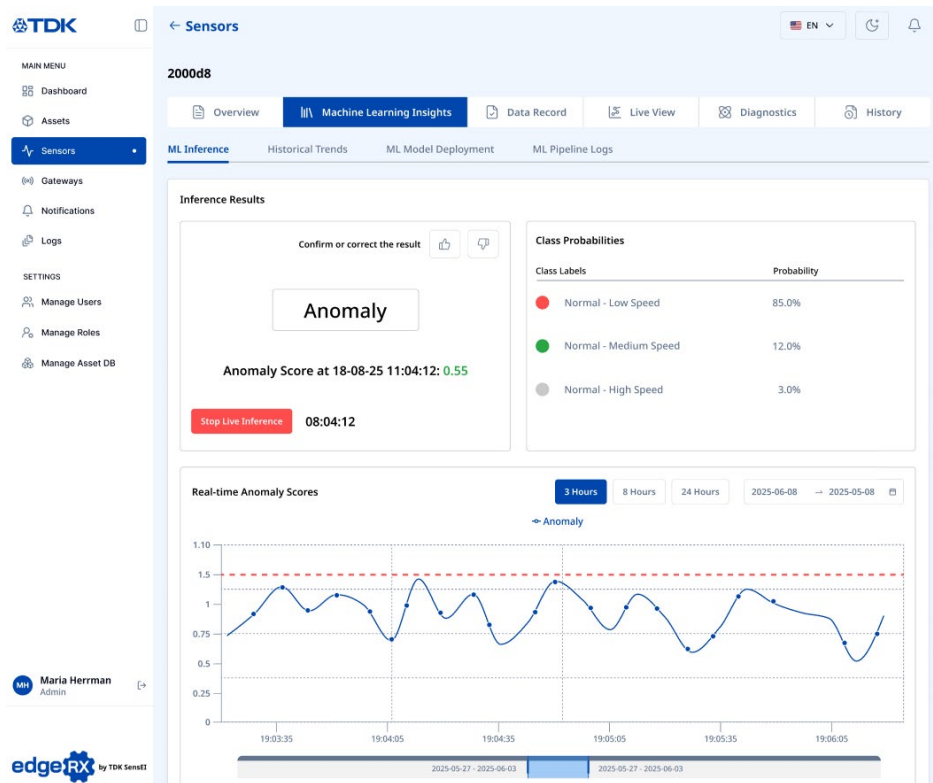
事前設定された 10 分タイマーが終わる前に「**ライブ推論を停止**」をクリックすると、ライブ推論データの収集を停止します。



リアルタイムデータの閲覧

以下を表示できます:

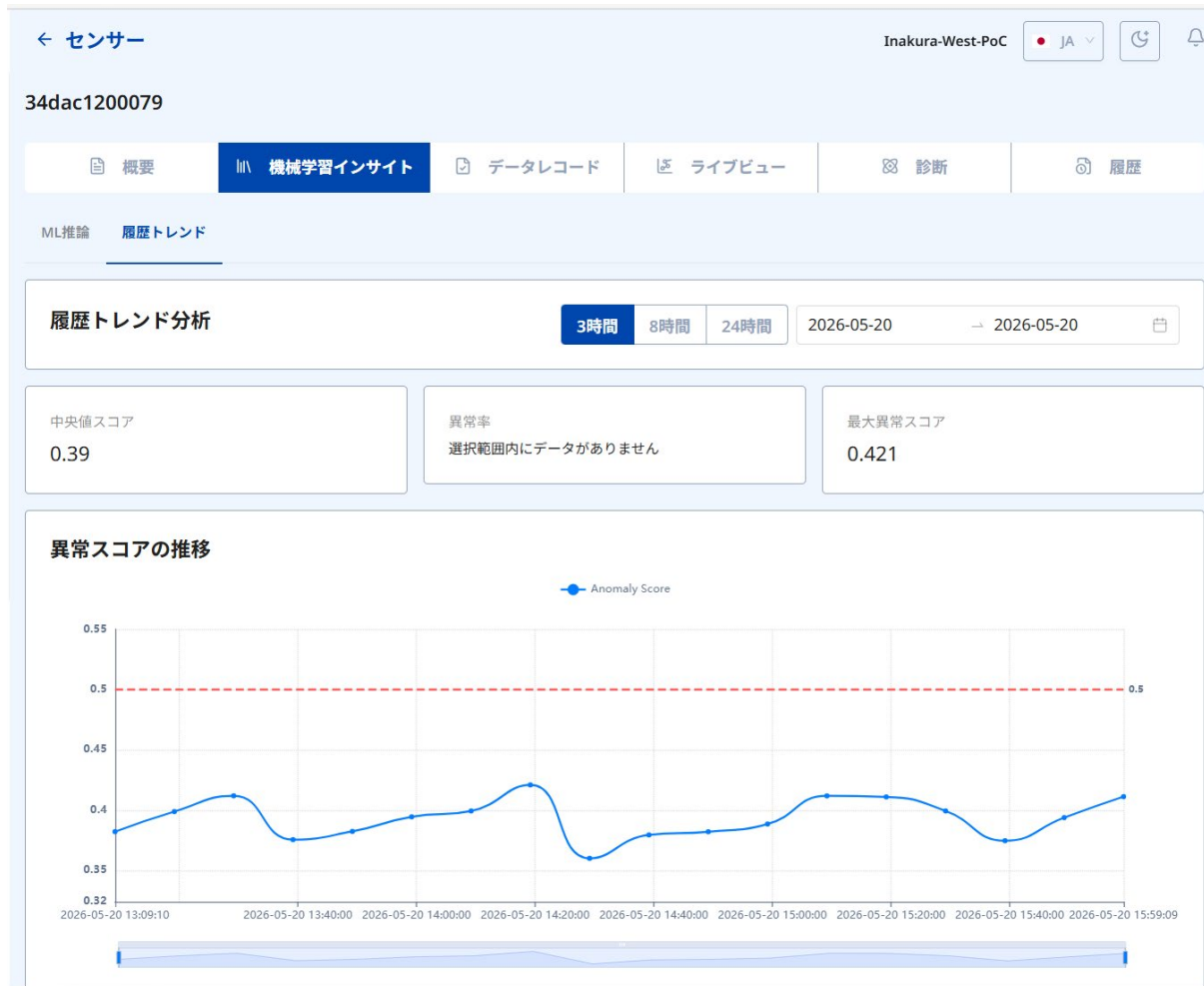
- リアルタイム異常スコア（稼働中の挙動を監視）
- 直近3時間のリアルタイム異常トレンドチャート（過去3時間の異常とパフォーマンスの変化を追跡）



8.6 履歴トレンドタブ

画面の左上にある「履歴トレンド」タブにはセンサーのトレンド解析が表示されます。以下を見ることができます。

- 中央値スコア
- 最大異常スコア
- 異常スコアの傾向
- クラス確率の傾向



時間範囲選択

過去 **3、8、24 時間** から選択できます。また、カスタム日付範囲を指定して以下を閲覧することもできます。

- 異常スコアの推移
- クラス確率の推移

9. センサーのトレンドデータとモニタリング

9.1 トrendデータ

[センサー詳細]ビュー>[トレンド]タブに移動して、パフォーマンストレンドおよび生信号値を表示します。

利用可能なトレンドデータはセンサーの種類によって異なり、**ISO、温度、加速度データ**はすべてのセンサタイプ（**Lynq および Pro**）で利用可能です。ただし、**磁力計、ジャイロ스코プ、マイクロフォンデータ**は **Pro センサーのみ**で利用可能です。

センサーに関連する履歴データがない場合、ページに「**データがありません**」というメッセージが表示されます。



9.1.1 KPI トrend

9.1.1.1 Lynq センサーおよび Pro センサー用の表示

KPI トrendタブには、KPI 通知間隔で取得されたデータが表示されます。

KPI トrendタブには、以下の3つのサブタブがあります：

ISO サブタブ

以下を表示します：

- 速度 RMS (mm/s)
- 回転速度 (RPM)



温度サブタブ

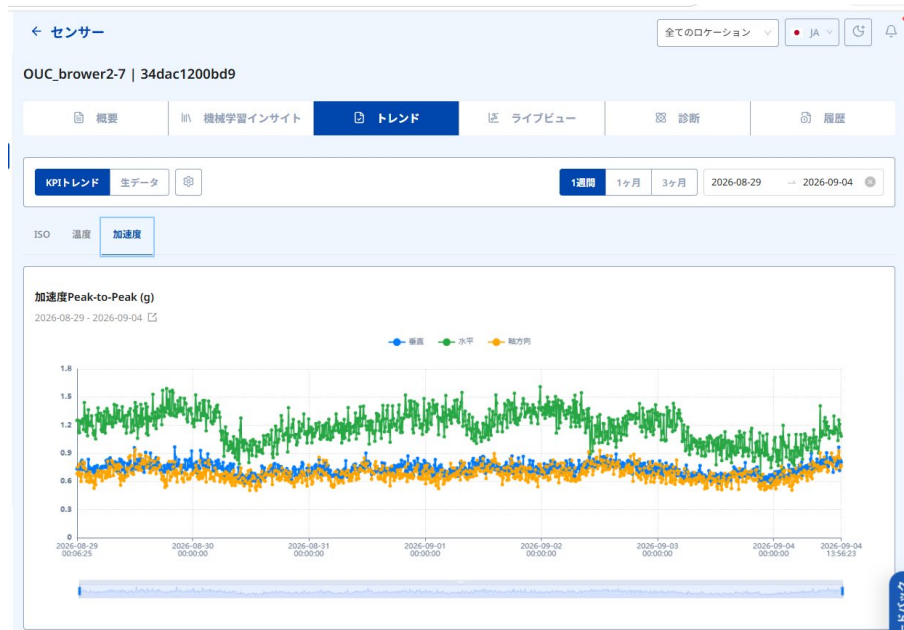
選択したセンサーの表面温度データを表示します。



加速度サブタブ

以下を表示します

- 加速度ピーク・トゥ・ピーク (g)
- 加速度 RMS (g) ・クレストファクター



日付/時刻範囲の選択

- 1週間、1か月、3か月の間で切り替え可能です。
- また、日付範囲を任意で設定して表示することも可能です。

9.1.1.2 Pro センサーのみの表示

「9.1.1.1 Lynq センサーおよび Pro センサーの場合」で説明した3つのタブに加えて、Pro センサーではさらに3種類のトレンドデータが利用可能です。これらは Pro センサーのトレンドデータを表示する際に、それぞれ専用のタブで表示されます。

磁力計タブ

以下を表示します：

- 磁力計 RMS（ミリテスラ、mT）
- 磁力計ピーク・トゥ・ピーク（ミリテスラ、mT）
- 回転速度（RPM）

ジャイロ스코プタブ

以下を表示します：

- ジャイロ스코プ RMS（°/s）
- ジャイロ스코プピーク・トゥ・ピーク（°/s）

マイクロフォンタブ

以下を表示します：

- ・ マイクロフォン RMS（カウント）
- ・ マイクロフォンピーク・トゥ・ピーク（カウント）

9.1.2 生データタブ

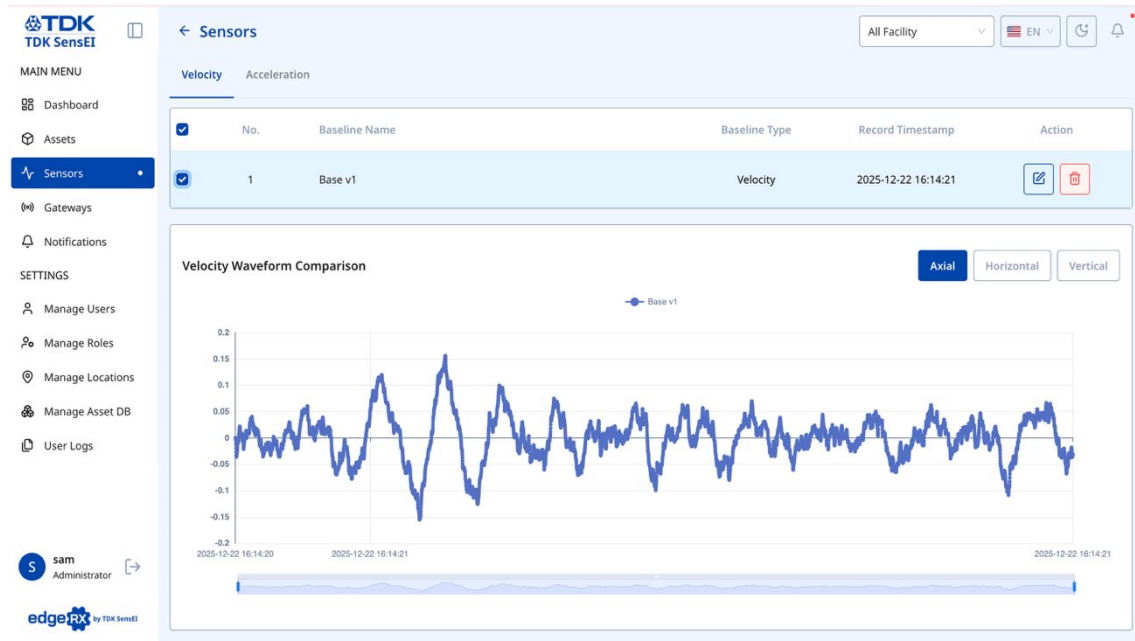
KPI トレンドタブとは異なり、生信号ベースのチャートは生データタブに表示されます。

時間ベースの選択や高度な分析（統計、スペクトル、周波数インサイト）を備えた詳細な生センサーデータにより、詳細な診断が可能となり、センサーの挙動の異常を特定するのに役立ちます。

KPI データと同様に、利用可能な生データはセンサーの種類によって異なり、**速度**および**加速度データ**はすべてのセンサタイプ（Lynq および Pro）で利用可能で、**ジャイロスコプ**、**磁力計**、**マイクロフォンの生データは Pro センサーのみ**で利用可能です。

センサーに関連する履歴の生データがない場合、ページに「**データがありません**」というメッセージが表示されます。





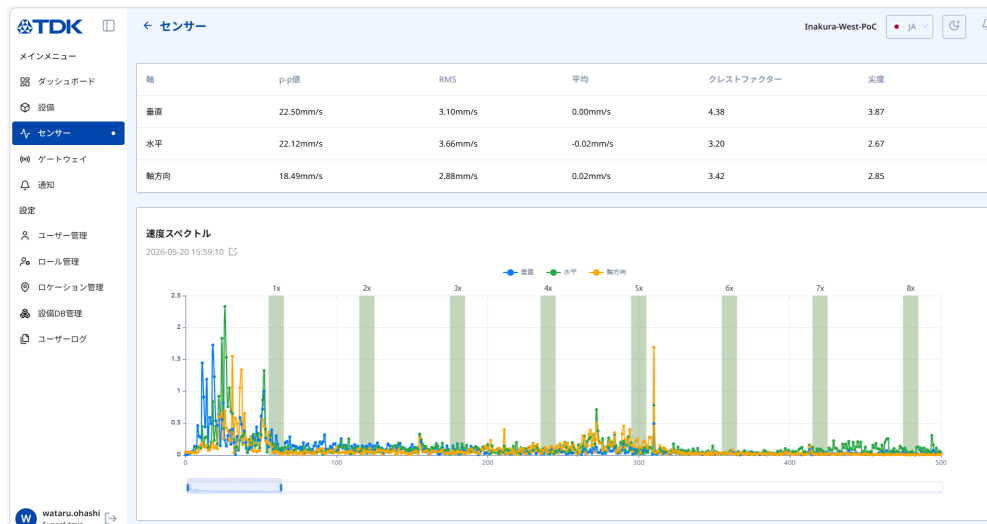
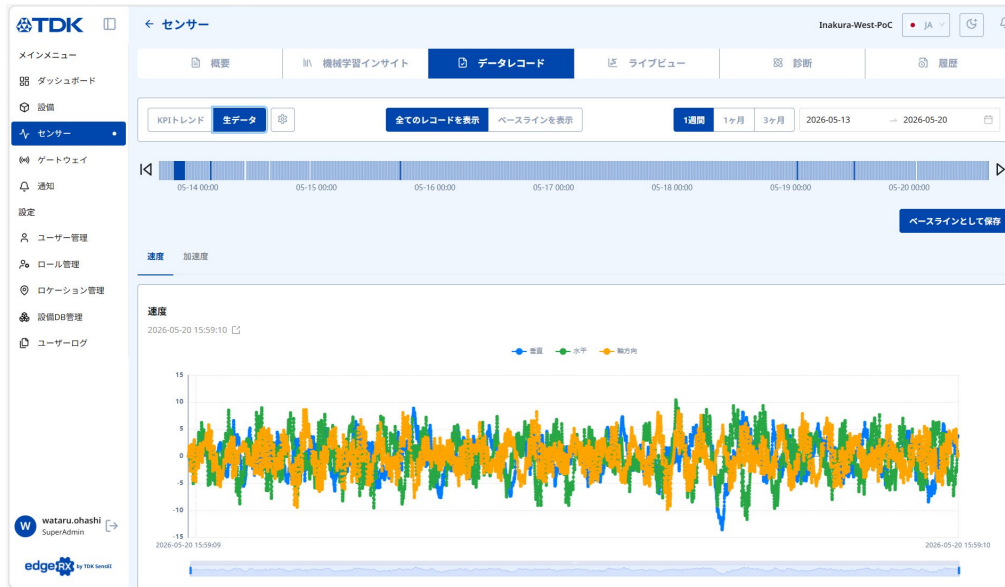
速度サブタブ（すべてのセンサーに適用）

以下を表示します。

- 速度（振動の速度波形）
- 速度の統計データ

以下の計算指標を表示

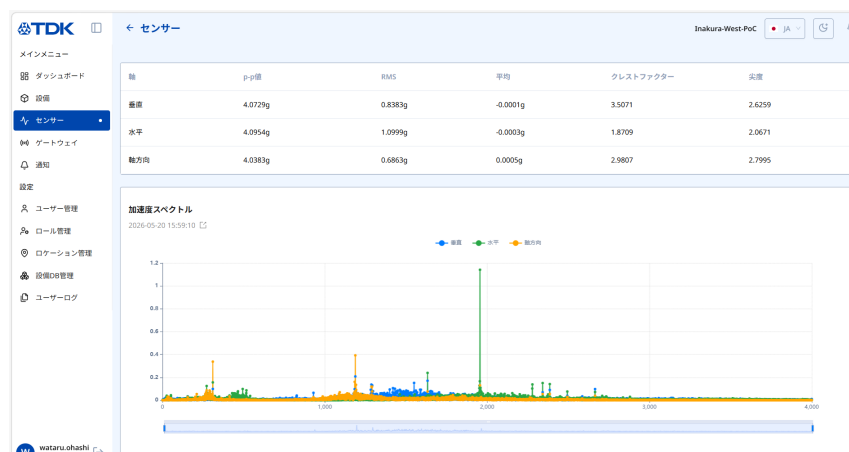
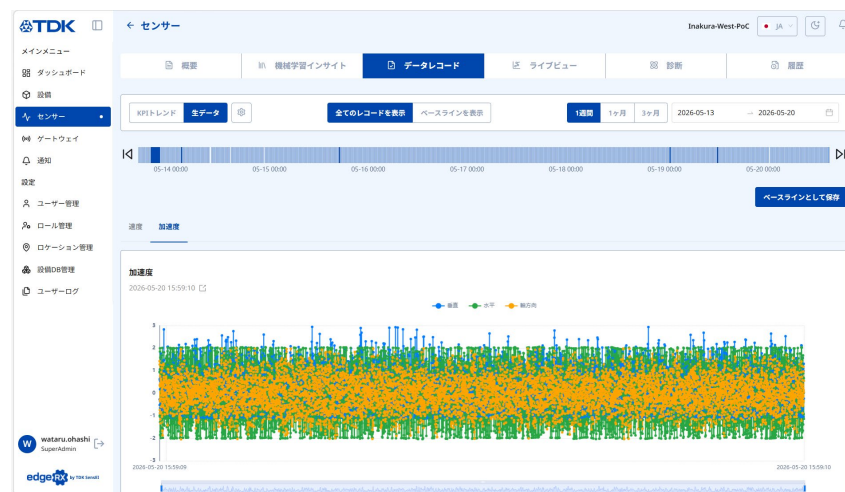
- ピーク・トゥ・ピーク（P2P）
- RMS（実効値）
- 平均
- クレストファクター
- 尖度（クルトosis）
- 速度スペクトル（周波数解析）
- ピーク周波数
- 高調波周波数



加速度サブタブ（すべてのセンサーに適用）

以下を表示します。

- 加速度（振動の加速度波形）
- 加速度の統計データ
 - ピーク・トゥ・ピーク（P2P）
 - RMS（実効値）
 - 平均
 - クレストファクター
 - 尖度（クルトシス）
- 加速度スペクトル（周波数解析）
- ピーク周波数
- エンベロープ分析
- ベアリング特性周波数（BPF、BPFO、BSF、FTT）



磁気サブタブ（Pro センサーのみ）

以下を表示します。

- 生データ（磁気）
- 統計
 - ピーク・トゥ・ピーク（P2P）
 - RMS（実効値）
 - 平均
 - クレストファクター
 - 尖度（クルトーシス）
- 磁気スペクトル
- ピーク周波数
- 高調波周波数

ジャイロスコープサブタブ（Pro センサーのみ）

以下を表示します。

- 生データ（ジャイロスコープ）
- 統計
 - ピーク・トゥ・ピーク（P2P）
 - RMS（実効値）
 - 平均
 - クレストファクター
 - 尖度（クルトーシス）
- ジャイロスコープスペクトル
- ピーク周波数
- 高調波周波数

マイクロフォンサブタブ（Pro センサーのみ）

以下を表示します。

- 生データ（マイクロフォン）
- 統計

- ピーク・トゥ・ピーク (P2P)
- RMS (実効値)
- 平均
- クレストファクター
- 尖度 (クルトシス)
- マイクロフォンスペクトル
- ピーク周波数
- 高調波周波数

9.1.3 データのエクスポート

各 KPI および生データチャートには、データを **CSV 形式** でダウンロードするための「**エクスポート**」ボタンがあります。

1. 目的のチャート(KPI トрендまたは生データ)へ移動します。
2. 「**エクスポート**」ボタンをクリックしてください。
3. データは CSV ファイルとしてダウンロードされます。



9.2 ISO 基準の結果

ISO 規格は装置の状態監視のための振動しきい値が定められています。

9.2.1 ISO 規格の理解

ISO 振動規格は、回転機械の許容振動レベルを以下に基づいて定義しています。

- 装置種類
- 回転速度
- 設置構成

9.2.2 ISO 結果の表示

ISO ベースの結果は[KPI トレンド] > [ISO/Temp]のサブタブ([9.1.1.1 Lynq センサーおよび Pro センサー用の表示](#)を参照)に表示されます。

システムは測定された振動レベルと設定された ISO しきい値を比較し、設備の状態を判断します

9.2.3 ISO 規格の設定

ISO 標準およびしきい値の設定に関する情報は、[11.4 警告/異常しきい値の設定](#)を参照してください。

9.3 ライブビュー

[センサー詳細ビュー] > [ライブビュー]タブでは、垂直、軸方向、水平軸のリアルタイム加速度波形を監視することができます。接続状況はリアルタイムで表示されます。

ライブビューに接続すると、センサーはリアルタイムでデータをゲートウェイにストリーミングを開始します。この機能は、設定した KPI 通知間隔とは関係なく実行されます。

ライブビューの使用方法

1. [センサー] > [ライブビュー]タブに移動します。
2. [ライブビュー]ページの**加速度計**で、必要に応じて出力データレートと加速度範囲を設定します。

3. 加速度計の右下にある「**接続**」ボタンをクリックします。これにより、センサーのステータスが「**接続中**」になります。
4. 接続が成功すると、センサーのステータスが「**接続済み**」に更新されます。



チャートの追加

ライブビュータブから、以下のチャートタイプを追加できます：

1. 速度スペクトル
2. 加速度スペクトル
3. エンベロープスペクトル
4. 磁気スペクトル
5. ジャイロスコープスペクトル
6. マイクロフォンスペクトル

新しいチャートを追加するには：

1. 「**チャートを追加**」をクリックします。

チャートを追加

チャート種別*

選択してください

バンドパスフィルタ*

選択してください

フレームサイズ*

選択してください

スペクトル解像度

0 Hz

FFTウィンドウ種別*

選択してください

オーバーラップ比*

50 %

平均数*

選択してください

タイムスロット周期

0 s

キャンセル

追加

2. ダイアログの項目を設定します。

パラメータ	概要
チャート種別	速度スペクトル、加速度スペクトル、エンベロープスペクトルから選択
バンドパス フィルター	特定の周波数範囲を抽出するためにデータをフィルタリングします。関係のない機械ノイズを除去し、AI がターゲットとなる故障領域を正確に捉えられるようにします。
フレームサイズ	データブロックごとのサンプルポイント数。フレームサイズが大きいくほど、AI は周波数をより鮮明かつ詳細に把握できます。
FFT ウィンドウ 種別	データの端を滑らかにするための信号フィルター。不要なノイズを減らし、AI がピークの高さを正確に測定できるようにします。
平均数	結合されたデータブロックの数。平均数が多いほど、ランダムな床ノイズが減少し、隠れた反復故障ピークが明らかになります。
スペクトル 解像度	周波数スペクトルの鮮明さ。分解能が高いほど、近接したピークを分離し、隠れた故障を早期に検出できます。
オーバーラップ 比	連続するスペクトルチャート間で共有されるデータの割合。オーバーラップ率が高いほど、短時間で突然発生する故障を見逃しません。
タイムスロット 周期	生データの単一キャプチャの期間。期間が長いほど、周波数分解能が高くなり、近接した故障を分離できます。

3. ダイアログの右下にある「追加」をクリックするとチャートが追加されます。

10. 予知保全

10.1 予知保全ページ

メインメニューから「インサイト」を選択し、「予知保全」を選択します。



予知保全ページには2つのタブがあります。

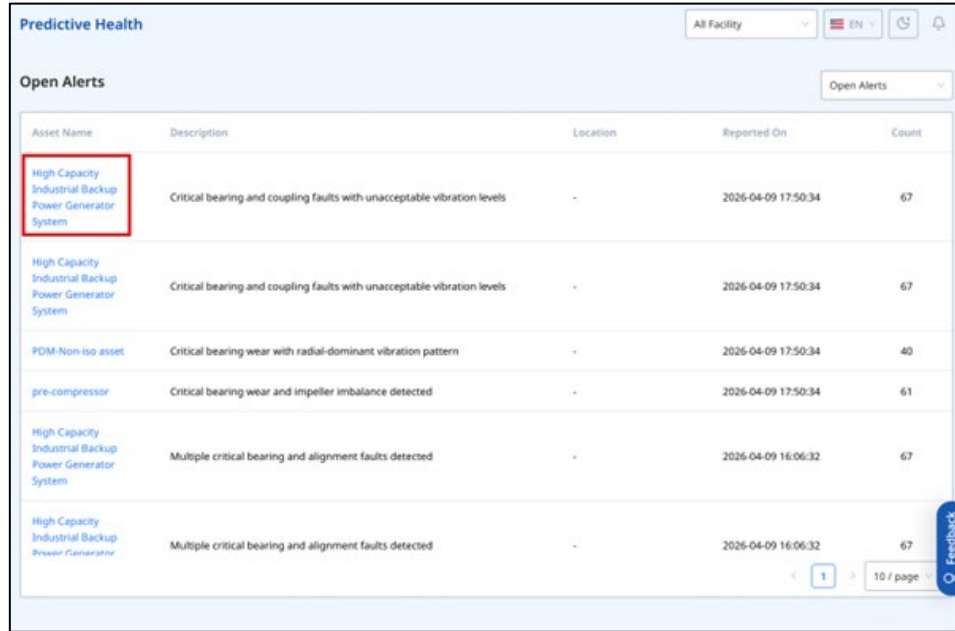
1. 現在の予測：設備に関連するすべての未解決の予知保全アラートを表示します。
2. 履歴ステータス：解決済みアラートの統合ビューを提供します。

Asset Name	Description	Location	Reported On	Count
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Critical bearing and coupling faults with unacceptable vibration levels	-	2026-04-09 17:50:34	67
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Critical bearing and coupling faults with unacceptable vibration levels	-	2026-04-09 17:50:34	67
PDM-Non-iso asset	Critical bearing wear with radial-dominant vibration pattern	-	2026-04-09 17:50:34	40
pre-compressor	Critical bearing wear and impeller imbalance detected	-	2026-04-09 17:50:34	61
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Multiple critical bearing and alignment faults detected	-	2026-04-09 16:06:32	67
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Multiple critical bearing and alignment faults detected	-	2026-04-09 16:06:32	67

予知保全機能は、設備詳細ページからもアクセスできます（詳細は予知保全タブを参照してください）。

10.2 個別アラートへのアクセス

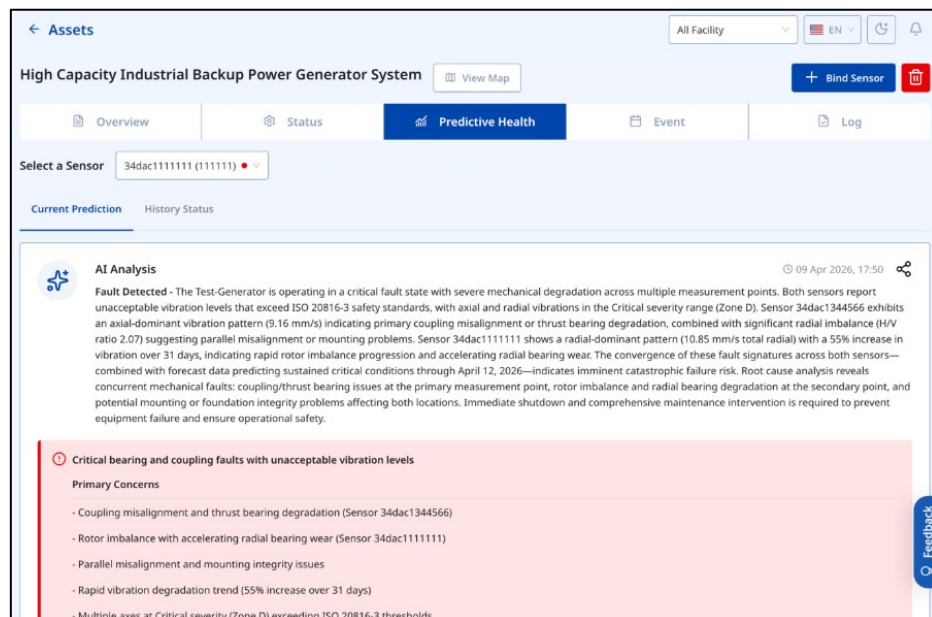
アラートを発生させた設備名をクリックすると、その詳細ビューが開きます。
左のメニューから[通知]ページに移動します。



Asset Name	Description	Location	Reported On	Count
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Critical bearing and coupling faults with unacceptable vibration levels	-	2026-04-09 17:50:34	67
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Critical bearing and coupling faults with unacceptable vibration levels	-	2026-04-09 17:50:34	67
PDM-Non-iso asset	Critical bearing wear with radial-dominant vibration pattern	-	2026-04-09 17:50:34	40
pre-compressor	Critical bearing wear and impeller imbalance detected	-	2026-04-09 17:50:34	61
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Multiple critical bearing and alignment faults detected	-	2026-04-09 16:06:32	67
High Capacity Industrial Backup Power Generator System	Multiple critical bearing and alignment faults detected	-	2026-04-09 16:06:32	67

10.3 現在の予測

現在の予測タブでは、選択したセンサーに対して設備の現在の予知保全アラート（該当する場合）を表示します。



Assets | All Facility | EN | [Icons]

High Capacity Industrial Backup Power Generator System | [View Map] | [Bind Sensor] | [Trash]

Overview | Status | **Predictive Health** | Event | Log

Select a Sensor: 34dac111111 (111111) ▼

Current Prediction | History Status

AI Analysis | 09 Apr 2026, 17:50 | [Share]

Fault Detected - The Test-Generator is operating in a critical fault state with severe mechanical degradation across multiple measurement points. Both sensors report unacceptable vibration levels that exceed ISO 20816-3 safety standards, with axial and radial vibrations in the Critical severity range (Zone D). Sensor 34dac1344566 exhibits an axial-dominant vibration pattern (9.16 mm/s) indicating primary coupling misalignment or thrust bearing degradation, combined with significant radial imbalance (H/V ratio 2.07) suggesting parallel misalignment or mounting problems. Sensor 34dac1111111 shows a radial-dominant pattern (10.85 mm/s total radial) with a 55% increase in vibration over 31 days, indicating rapid rotor imbalance progression and accelerating radial bearing wear. The convergence of these fault signatures across both sensors—combined with forecast data predicting sustained critical conditions through April 12, 2026—indicates imminent catastrophic failure risk. Root cause analysis reveals concurrent mechanical faults: coupling/thrust bearing issues at the primary measurement point, rotor imbalance and radial bearing degradation at the secondary point, and potential mounting or foundation integrity problems affecting both locations. Immediate shutdown and comprehensive maintenance intervention is required to prevent equipment failure and ensure operational safety.

Critical bearing and coupling faults with unacceptable vibration levels

Primary Concerns

- Coupling misalignment and thrust bearing degradation (Sensor 34dac1344566)
- Rotor imbalance with accelerating radial bearing wear (Sensor 34dac1111111)
- Parallel misalignment and mounting integrity issues
- Rapid vibration degradation trend (55% increase over 31 days)
- Multiple axes at Critical severity (Zone D) exceeding ISO 20816-3 thresholds

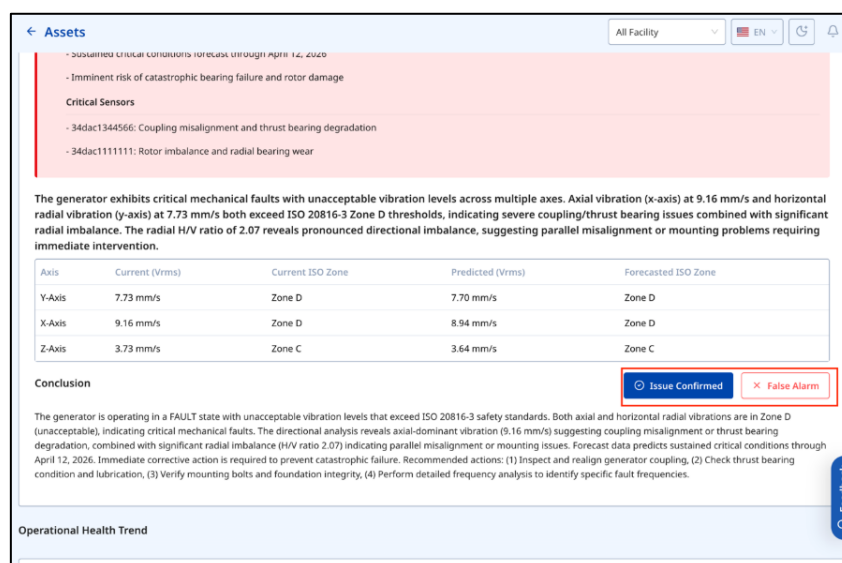
センサーアラートのインジケーターには以下が含まれます：

- **赤（アラート）**：故障のしきい値に達する可能性があります。
- **緑（正常）**：設備はしきい値内で動作しており、問題はありません。
- **青（キャリブレーション中）**：データ収集中です。十分なデータが収集され次第、予測が開始されます。



アクティブな予測がある場合、以下の操作を行うことができます：

1. **確認**：予測された問題が検証され、対処されたことを示します。
2. **誤警報**：予測が懸念事項ではない、または誤警報であることを示します。



△ 注意: あなたのフィードバックはモデルの精度向上に役立ち、予測の精度を高めます。

10.4 履歴ステータス

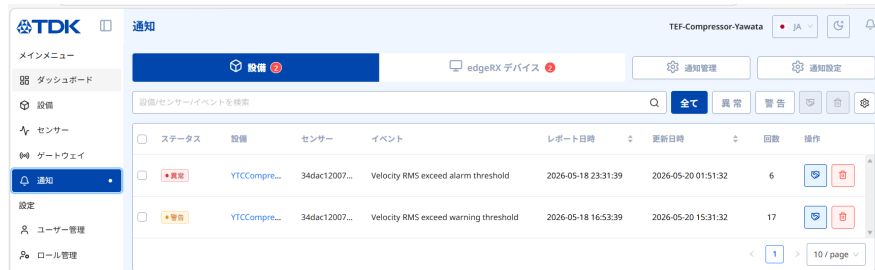
[履歴ステータス]タブには、設備に対して以前発生したすべての予測アラートの完全な記録が含まれています。

The screenshot shows the 'History Status' tab in the edgeRX dashboard. The top navigation bar includes 'Assets', 'Overview', 'Status', 'Predictive Health' (active), 'Event', and 'Log'. The 'Select a Sensor' dropdown is set to '34dac1344566 (344566)'. The 'Alert History' section on the left lists two alerts from 09 Apr 2026, 17:50 and 16:06, both indicating critical mechanical faults. The 'AI Analysis' section on the right provides a detailed 'Fault Detected' report, stating that the generator is in a critical fault state with severe mechanical degradation. It details vibration levels exceeding ISO 20816-3 safety standards and identifies primary concerns: coupling misalignment and thrust bearing degradation (Sensor 34dac1344566), rotor imbalance with accelerating radial bearing wear (Sensor 34dac111111), and parallel misalignment and mounting integrity issues.

11. アラート

11.1 アラートページ

メインメニューから「アラート」を選択します。



11.1.1 通知の確認

1. リストから通知を選択します。
2. 「確認」ボタン（握手アイコンで表示）をクリックします。
3. コメントを追加します。
4. 「確認」をクリックして通知を承認します。

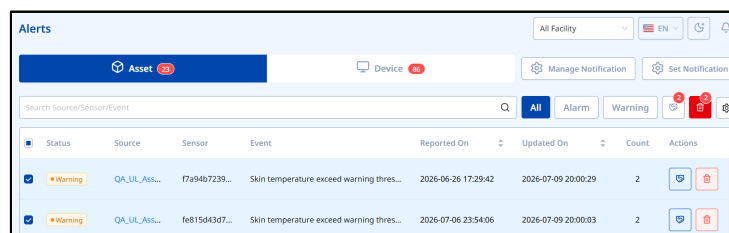
11.1.2 アラートの確認

1. 「削除」ボタン（ゴミ箱アイコンで表示）をクリックします。
2. 「確認」をクリックして通知を削除します。

11.1.3 一括操作

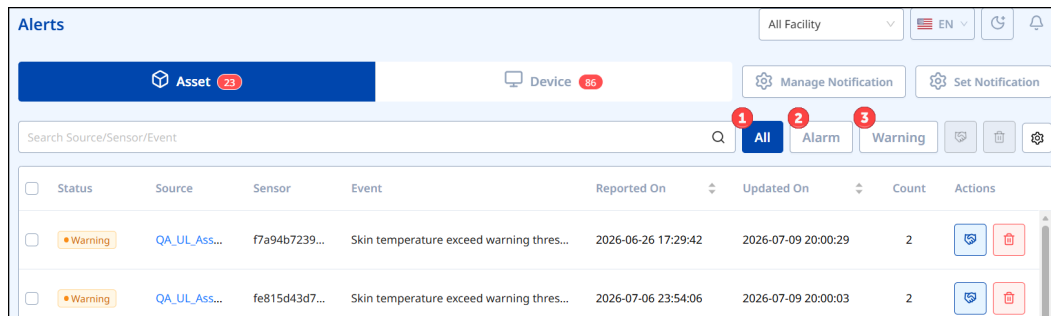
アラートを一括で確認または削除するには以下の手順になります。

1. 左上のチェックボックスをオンにしてすべての通知を選択するか、リストから複数の通知を選択します。
2. 右上の「確認」または「削除」ボタンをクリックします。選択された通知の数がボタン上に表示されます。



11.2 アラートビュー

アラートページには、異常や警告などすべての通知がデフォルトで表示されますが、アラートリストは異常のみ、または警告のみ表示するようにフィルタリングできます。**検索バー**の右側にある適切なボタンを選択して、「すべて」「異常」「警告」の通知を切り替えます。



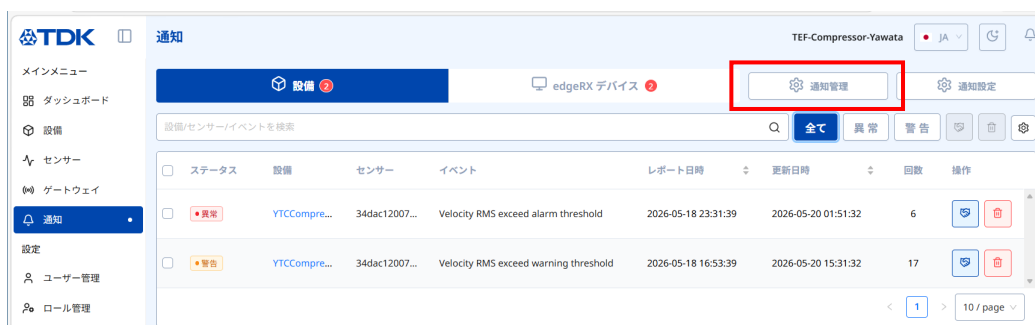
11.3 メール&モバイルプッシュ通知

以下のアラートタイプについて、メールおよび/またはモバイル通知を受信することができます。

- **Asset alarm (設備異常)**：センサー測定値に基づき通知されます。
- **Asset warning (設備警告)**：センサー測定値に基づき通知されます。
- **Device offline (デバイスのオフライン)**：ゲートウェイまたはセンサノードがオフラインになったときに通知されます。
- **Predictive health (予測保全)**：センサーデータの予測分析によってしきい値超過や潜在的な問題が特定された場合に通知されます。

メールおよびモバイル通知を管理するには：

1. 「**通知管理**」をクリックします。
2. 「**通知管理**」ウィンドウで、受信したい通知タイプに対して「**メール**」トグル、「**モバイル**」トグル、または両方を有効にします。
3. 選択内容を確認する通知が画面に一時的に表示されます。
4. 「**通知管理**」ウィンドウを閉じます。

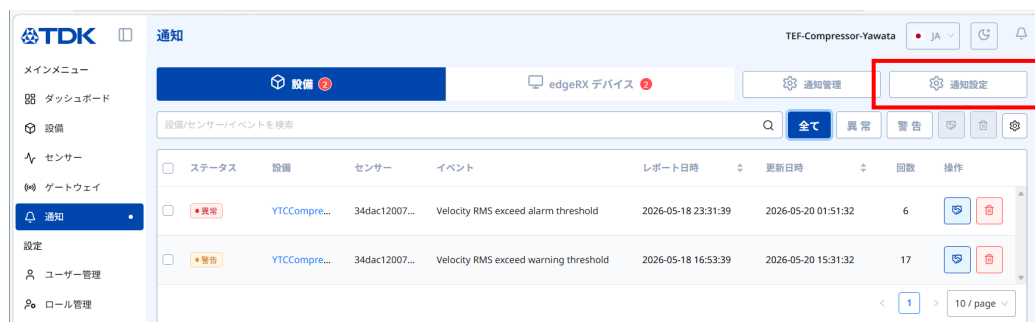


11.4 警告/異常しきい値の設定

「通知設定」機能では、ユーザーがさまざまなセンサーやゲートウェイのパラメータに対して警告およびアラームのしきい値を設定・有効化できます。

警告および異常しきい値を設定や通知を有効化するには下記の手順になります。

1. 「通知設定」をクリックします。
2. 「通知設定」ウィンドウでは、Lynq 用設定、Pro 用設定、そしてゲートウェイ用設定のそれぞれに個別パラメータがあります。
3. パラメータの「操作」列にある「編集」ボタン（ペンアイコンで表示）をクリックして、パラメータの閾値を設定します。
4. 「有効化」をクリックして変更を適用します。



通知設定					
Lynq用設定					
No.	パラメータ	警告しきい値	異常しきい値	操作	有効化
1	バッテリー電圧	2.8V	2.4V	[Edit]	☒
2	RSSI	-75dBm	-85dBm	[Edit]	☒
Pro用設定					
No.	パラメータ	警告しきい値	異常しきい値	操作	有効化
1	バッテリー電圧	3V	2.6V	[Edit]	☐
2	RSSI	-75dBm	-85dBm	[Edit]	☐
ゲートウェイ					
No.	パラメータ	警告しきい値	異常しきい値	操作	有効化
1	CPU使用率	80%	90%	[Edit]	☐
2	RAM使用率	80%	90%	[Edit]	☐

11.5 アラートリストの特徴

[アラート]ページはすべての通知を確認することができます。また、検索バーを使用したり、表示の件数を等変更したりすることができ、対象の通知を見やすくすることができます。

特徴	概要
検索バー	設備およびデバイスからの通知を検索
ページあたりの行数	表示される行数をデフォルトの 10 から 20~100 の間で調整可能(右下のドロップダウン)
列の設定	表示する列をカスタマイズ(右上のギアオプション)

The screenshot displays the '通知' (Notification) page for 'TEF-Compressor-Yawata'. The interface includes a search bar, filters for '設備' (Equipment) and 'edgeRX デバイス' (edgeRX Device), and buttons for '通知管理' (Notification Management) and '通知設定' (Notification Settings). A table lists alerts with columns: ステータス (Status), 設備 (Equipment), センサー (Sensor), イベント (Event), レポート日時 (Report Date), and 更新日時 (Update Date). Two alerts are visible: one with status '異常' (Abnormal) and another with status '警告' (Warning). A 'Column Display' dropdown menu is open on the right, showing a list of columns with checkboxes to toggle their visibility: ステータス, 設備, センサー, イベント, レポート..., 更新日時, 回数 (Count), and 操作 (Operation). The 'Reset' button is also present.

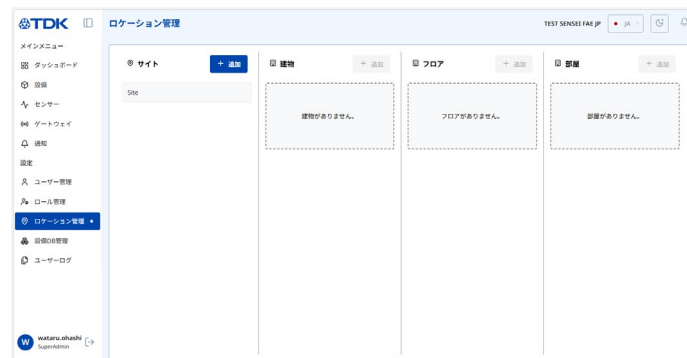
12. 設定の設定方法

左にあるメニューから[ロケーション管理]、[設備 DB 管理]、[ベアリング DB]、[ISO 規格]、[設備種別]などのシステム全体の設定管理を行います。



12.1 ロケーション管理

左にあるメニューから[ロケーション管理]に移動して、サイト、建物、フロア、部屋の階層的なレイアウトを確認できます。デフォルトでは、階層の中で最も関連性の高いレベルを自動的に選択し、ユーザーは関連するデータを素早く閲覧できます。



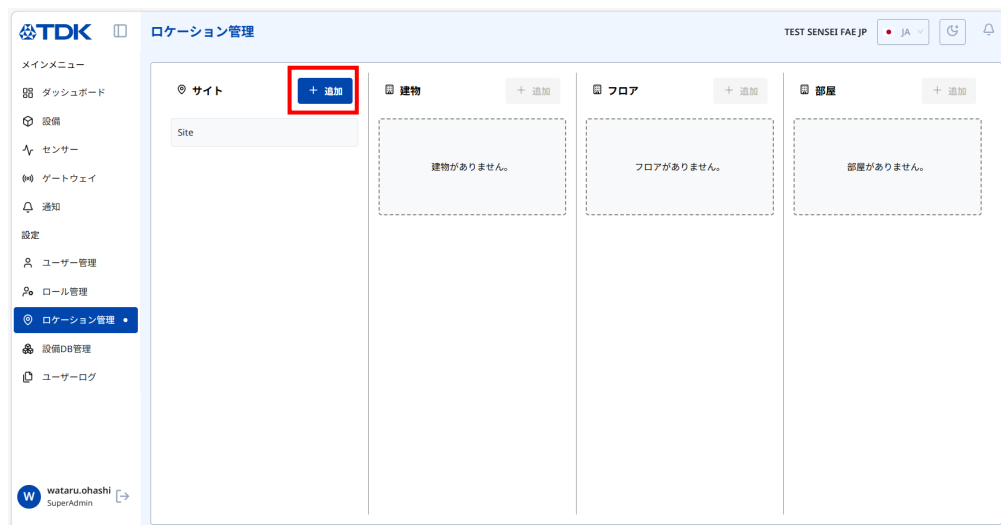
階層構造:

- サイト(拠点)→建物→フロア→部屋
- サイトを追加すると、名前が書かれたボックスが画面に表示されます。拠点には建物、建物にはフロア、フロアには部屋を追加できます。
- 初期状態では、サイトのみが表示されます。サイトを選択すると、そのサイトに追加された建物、フロアおよび部屋が表示されます。
- 各ロケーションには、上矢印と下矢印で示される [並べ替え]、[表示]、[編集] および [削除] ボタンを含むメニューがあります。これらのボタンを使用して、ロケーションを管理します（「[11.1 ロケーション管理](#)」を参照）。

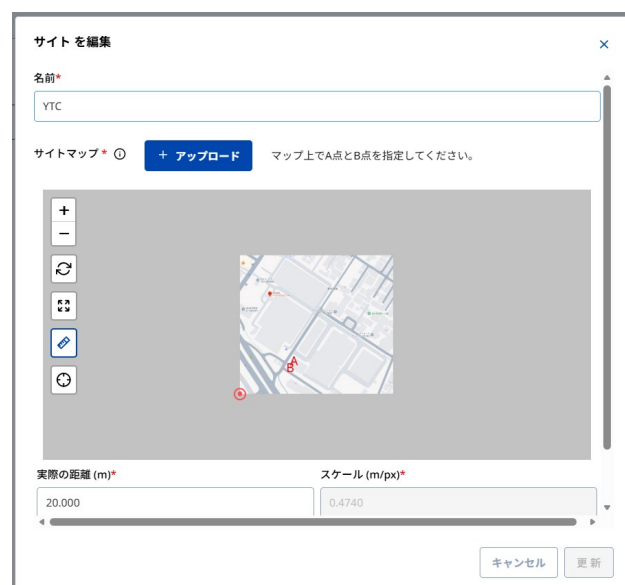
12.1.1 サイトの追加

1. 画面の左上にある「+追加」をクリックします。
2. ダイアログの各項目を入力します。

項目	概要
名前	サイトの名称
サイトマップ(任意)	サイトマップ画像をアップロードしてください



3. 2つの別々のポイントをクリックしてAとBをマークします
4. 実際の距離をメートルで入力します。
5. 「保存」をクリックするとサイトが追加されます。

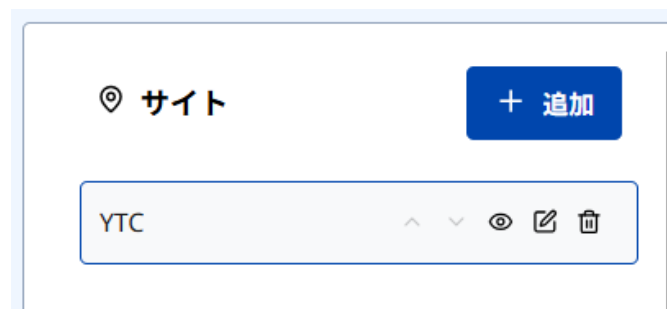


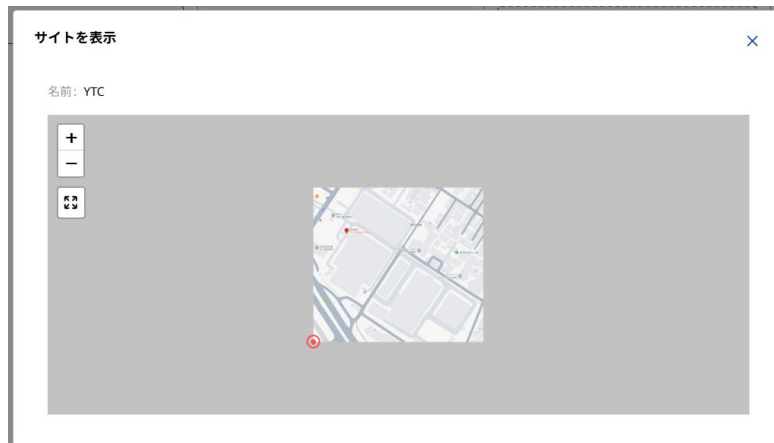
12.1.2 既存サイトの管理

サイト、建物、フロア、部屋の管理には以下のコントロールを使用します:

項目	内容
編集	「編集」アイコンをクリックし、名前/画像/実際の距離を更新し、「保存」をクリックします
削除	「削除」アイコンをクリックします
表示	「プレビュー」(目)アイコンをクリックすると、地図上で位置を確認できます
移動	「上」と「下」の矢印の操作で表示の順番を変更できます。

⚠ 注意:これらの操作はサイト、建物、フロア、部屋で同様に動作します。





12.1.3 建物の追加

1. [建物]のところにある「追加」ボタンをクリックします。
2. ダイアログに[建物名]を入力します。
3. 画像をクリックすると少なくとも3点が発生します。
4. 「保存」をクリックすると新しい建物が追加されます。



12.1.4 フロアの追加

1. [フロア]のところにある「+追加」をクリックします。
2. ダイアログの名前に追加するフロアの名前を入力します。
3. サイトマップをアップロードしてください。
4. 2つの別々のポイントをクリックして A と B をマークします
5. 実際の距離をメートルで入力します。
6. 「保存」をクリックすると新しいフロアが追加されます。

新しいフロアを追加

×

名前*

2F

サイトマップ* ⓘ

+ アップロード

マップ上でA点とB点を指定してください。

+

-

↺

↻

📏

🕒

実際の距離 (m)*

スケール (m/px)*

実際の距離を入力

0.00000000

基準点 (m)

(0.00, 0.00)

リセット

キャンセル

保存

12.1.5 部屋の追加

1. [部屋]のところにある「+追加」をクリックします。
2. ダイアログの部屋名を入力し、部屋の色を選択します。
3. 画像をクリックすると少なくとも3点が発生します。
4. 「保存」をクリックすると新しい部屋が追加されます。



12.1.6 マップツールバー

マップツールバーを使ってレイアウトを管理できます。

- ・ **ズーム** – マップのズームイン/ズームアウト
- ・ **リセット** – マップをデフォルトビューにリセット
- ・ **スケーリング(AB ポイント)** – スケール基準点を設定する
- ・ **原点調整** – 地図原点を調整する
- ・ **レイアウトリセット** – レイアウトをデフォルトにリセットする

12.2 設備 DB 管理

左にあるメニューから[設備 DB 管理] > [設備種別]に移動すると、設備種別を閲覧・設定することができます。



12.2.1 カスタムフィールドの追加

1. 「+ カスタムフィールドを追加」 ボタンをクリックします。
2. ダイアログで各項目を入力してください。

項目	概要
フィールド名	カスタムフィールドの名前
フィールド種別	データ型(テキスト、数字など)
単位	単位(該当する場合)

カスタムフィールドを追加

フィールド名*

フィールド種別*

数値

単位

キャンセル

追加

3. 「追加」をクリックするとカスタムフィールドを作成されます。

12.2.2 設備モデルの追加

1. [設備種別]タブの画面の左上にある[モデル]を選択し、[設備種別]から対象の設備を選択して、「+モデルを追加」をクリックします。
2. ダイアログの各項目を入力します。

項目	内容
設備モデル名	モデル名
Rotate Speed（回転速度(RPM)）	回転速度(RPM)
DE bearing	駆動端ベアリング仕様
Voltage（電圧(V)）	動作電圧
Current（電流(A)）	動作電流



×

モデルを追加

設備モデル名*

Rotate speed (RPM)

DE bearing*

Voltage (V)

Current (A)

キャンセル

追加

3. 「確認」をクリックすると新しいモデルが追加されます。

12.2.3 設備モデルの管理

各タイプのモデルを閲覧し、[編集]または[削除]リンクを使って管理できます。
センサーの位置は正確な配置場所を定義するために追加、編集、削除も可能です。

12.3 ベアリング DB

左にあるメニューから[設備 DB 管理] > [ベアリング DB]に移動すると、ベアリング故障周波数の閲覧、追加、編集、削除を行うことができます。

ベアリング種別	ボール数	FTF_60RPM	BSF_60RPM	BPFO_60RPM	BPFI_60RPM	操作
1111	9	0.402	2.461	3.621	5.379	[編集] [削除]
N206	12	0.419	2.988	5.023	6.977	[編集] [削除]
N207	12	0.415	2.860	4.981	7.019	[編集] [削除]
N209	14	0.423	3.170	5.922	8.078	[編集] [削除]

12.3.1 ベアリング故障データの追加

1. 画面の右上にある「+追加」をクリックします。
2. ダイアログの各項目を入力します。

フィールド	概要
ベアリング種別	ベアリングの種類/モデル
ボール数	転がり要素の数
FTF_60RPM	60rpm 時の保持器損傷周波数
BSF_60RPM	60rpm 時の転動損傷体周波数
BPFO_60RPM	60rpm 時の外輪損傷周波数
BPFI_60RPM	60rpm 時の内輪損傷周波数

ベアリング故障周波数を追加

×

ベアリング種別*

ベアリング種別を入力

ボール数*

ボール数を入力

FTF_60RPM*

FTF_60RPM 値を入力

BSF_60RPM*

BSF_60RPM 値を入力

BPFO_60RPM*

BPFO_60RPM 値を入力

BPFI_60RPM*

BPFI_60RPM 値を入力

キャンセル

追加

- ダイアログの右下にある「保存」をクリックすると、ベアリング故障データが追加されます。

12.3.2 ベアリング故障データの編集

- 対象のベアリングの操作欄にある「編集」アイコンをクリックします。
- 故障周波数の値を更新します。
- 「確認」をクリックすると、変更が保存されます。

12.3.3 ベアリング故障データの削除

- 対象のベアリングの操作欄にある「削除」アイコンをクリックします。
- 「確認」をクリックすると、ベアリングが削除されます。

12.3.4 ベアリング故障の一括アップロード

ベアリング故障データを一括でアップロードすることができます。

- 「インポート」ボタンをクリックします。
- テンプレートファイルをダウンロードします。
- オフラインでテンプレートファイルを入力します。
- 完成したファイルをシステムに再度アップロードします。

ベアリングリストをインポート

×

1. テンプレートをダウンロード

ベアリング用テンプレートを取得し、指示に従ってデータを入力してください。

テンプレートをダウンロード

2. 入力済みファイルをアップロード

↑

クリックしてアップロード、またはドラッグ&ドロップ

.xlsx ファイルのみ対応 (最大10MB)

キャンセル

プレビュー

12.4 ISO 規格

左にあるメニューから[設備 DB 管理] > [ISO 規格]に移動すると、振動しきい値を表示・設定することができます。

TDK	設備DB	TEST SENSEI FAE JP	JA
メインメニュー	ベアリングDB	ISO規格	設備種別
ダッシュボード	ISO規格		
設備	+ 追加		
センサー			
ゲートウェイ			
通知			
設定			
ユーザー管理			
ロール管理			
ロケーション管理			
設備DB管理			
ユーザーログ			

ISO規格	説明	警告しきい値	異常しきい値	操作
ISO10816-3/Group 1/Rigid	300KW-50MW,rigid mounted	4.5 mm/s	7.1 mm/s	-
ISO10816-3/Group 1/Flexible	300KW-50MW,flexible mounted	7.1 mm/s	11 mm/s	-
ISO10816-3/Group 2/Rigid	15KW-300MW,rigid mounted	2.8 mm/s	4.5 mm/s	-
ISO10816-3/Group 2/Flexible	15KW-300MW,flexible mounted	4.5 mm/s	7.1 mm/s	-

12.4.1 ISO 規格の追加

- 画面の右上にある「+追加」をクリックします。
- ダイアログの各項目を入力します。

項目	概要
ISO 規格	ISO 規格名/番号
説明	標準の説明
警告しきい値	警告となる振動レベル
異常しきい値	異常となる振動レベル

ISO規格を追加

×

ISO規格*

ISO規格を入力

説明*

説明を入力

警告しきい値 (mm/s) *

警告しきい値を入力

mm/s

異常しきい値 (mm/s) *

異常しきい値を入力

mm/s

キャンセル

追加

3. 「追加」をクリックすると、ISO 規格が追加されます。

12.4.2 ISO 規格の編集

1. 対象の ISO 規格の操作欄から「編集」アイコンをクリックします。
2. 編集したい内容を入力します。
3. 「確認」をクリックすると、編集した内容が保存されます。

12.4.3 ISO 規格の削除

1. 対象の ISO 規格の操作欄から「削除」アイコンをクリックします。
2. 「確認」をクリックすると、対象の ISO 規格が削除されます。

12.5 故障診断

左にあるメニューから[設備 DB 管理] > [設備種別]に移動します。画面の左上にある[故障診断]をクリックし、[設備種別]にある[(対象の設備)]をクリックすると、その設備モデルのあらかじめ定義された故障の一覧を確認することができます。

The screenshot displays the TDK edgeRX dashboard interface. On the left, a sidebar menu lists various management functions, with '設備DB管理' (Equipment DB Management) currently selected. The main content area is titled '設備DB' (Equipment DB) and includes tabs for 'ベアリングDB', 'ISO規格', and '設備種別' (Equipment Type). Under '設備種別', a horizontal bar allows selection of different equipment types, with 'Motor' highlighted. Below this, the '故障診断' (Fault Diagnosis) section presents a table of predefined faults for the selected equipment type.

No.	故障名	データ種別	パラメタ	説明
1	アンバランス	スペクトル/速度	回転数 (RPM)	回転部品の質量分布の不均一により遠心力が生じ、過度な振動を引き起こします。
2	角度アライメント不良	スペクトル/速度	回転数 (RPM)	接続された2本のシャフト中心線が角度をもって交わることで、カップリング部に軸方向力とモーメント荷重が作用し、振動や摩耗が発生します。
3	平行アライメント不良	スペクトル/速度	回転数 (RPM)	接続された2本のシャフト中心線が平行にずれることで、オフセット量に比例して径方向の力が生じ、ベアリングに過負荷がかかります。
4	転がりベアリング摩耗	スペクトル/エンベロープ	ベアリング種別	転動体の材料が徐々に損耗し、特徴的な振動パターンと温度上昇を引き起こし、負荷容量が低下します。

このセクションでは、システム内で設定された故障診断カテゴリを表示し、設備状態監視を行います。

13. トラブルシューティング

13.1 ダッシュボードのセンサーがオフラインに見える

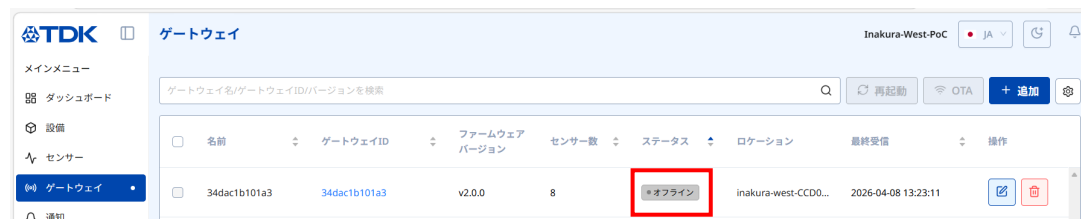
1. センサー内部のスイッチを確認して、センサーが作動しているか確認してください。
2. ダッシュボードに追加する際にセンサーの MAC ID が正常に入力されていることを確認してください。
3. センサーがポータルと設備に正常にバインドされていることを確認してください。



これらの確認を行っても問題が解決しない場合は、TDK SensEI の担当者までご連絡いただき、サポートをお受けください。

13.2 ゲートウェイがダッシュボード上でオフラインに表示される

1. ゲートウェイの電源が正しく接続されているか確認してください。すべての電源経路（接続ケーブル、電源アダプター）の接続を確認してください。
2. ダッシュボード上の場所にゲートウェイが正常に追加されていることを確認してください。



これらの確認を行っても問題が解決しない場合は、TDK SensEI の担当者までご連絡いただき、サポートをお受けください。

13.3 ダッシュボードにデータが表示されない

1. センサーがオンラインかどうかを確認してください([12.1 ダッシュボードのセンサーがオフラインに見える](#)参照)。
2. ゲートウェイがオンラインであることを確認しましょう([12.2 ゲートウェイがダッシュボード上でオフラインに表示される](#)参照)。
3. センサーが正しく設備に割り当てられているか確認してください(セクション 6.4 参照)。
4. ブラウザのページを更新してください。

13.4 ウィジェットが非アクティブまたは空白に見える

ダッシュボードでゲートウェイが無効になっている、または空白で表示される場合は以下を確認してください。

1. ゲートウェイとセンサーがオンラインになっているか確認してください。
2. ネットワーク接続を確認してください。
3. データを閲覧するための適切な権限があるか確認してください(セクション 3 参照)。
4. ロケーションで他の場所の設定があれば、別の場所に切り替えてみてください。

13.4 サポートへの連絡

トラブルシューティングの手順を実行しても問題が解決しない場合は、お近くの TDK SensEI 担当者にご連絡ください。

サポートをご依頼する際は、以下の書類をご提供ください。

- ユーザーアカウント情報
- 問題の説明
- スクリーンショット(該当する場合)
- トラブルシューティングで行った手順

付録

A. 用語集

用語	定義
設備	edgeRx システムによって監視されている機器や機械
edgeRx	TDK SensEI のエンドツーエンドのリアルタイム機器健康監視プラットフォーム
ゲートウェイ	センサーデータを収集し、それをクラウドに送信するハードウェアデバイス
KPI	主要業績評価指標(KPI)– 設備の健全性を評価するための測定可能な値
ML	機械学習 – センサーデータを解析するための AI アルゴリズム
MFA	多要素認証 – 複数の検証方法を必要とするセキュリティ機能
センサー	設備から振動や温度データを収集するハードウェアデバイス
ISO	国際標準化機構 – 振動基準の定義
RSSI	受信信号強度指標 – 無線信号強度を測定
回転数	回転数/分 – 回転速度測定
RMS	実効値（平均平方根） – 振動の大きさの統計的測定
FFT	高速フーリエ変換 – 周波数解析のためのアルゴリズム