



マトリクススイッチャ  
**MRX-6464-A**

---

<コマンドガイド>

取扱説明書 Ver.1.0.0

この度は、本製品をお買い上げいただきまして誠にありがとうございます。本製品の性能を十分に引き出してご利用いただくために、ご使用前に必ずこの「取扱説明書」をお読みください。

なお、取扱説明書は目的に応じて分冊で提供しています。必要に応じて、各取扱説明書をお読みください。また、お読みになった後は、本製品近くの見やすい場所に保管してください。

## 取扱説明書の分冊構成

取扱説明書は、下記のとおり分冊となっています。

### ■ユーザーズガイド

[目的]

- ・簡単な操作方法を知る。
- ・設置し、他の機器と接続する。
- ・入出力調整や設定などをする。

### ■コマンドガイド(本書)

[目的]

- ・シリアル通信および LAN 通信などによる外部制御をする。

お客様がお持ちの製品のバージョンによっては、取扱説明書に記載される外観図、メニュー操作および通信コマンドなどが、一部異なる場合がありますのでご了承ください。

なお、最新の取扱説明書は、弊社のホームページからダウンロードすることができます。また、コマンドガイドについては、ホームページからの提供となります。

<http://www.idk.co.jp/>

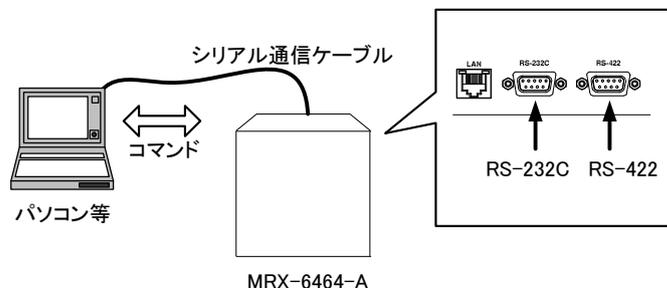
## 目次

1	通信コマンド制御 .....	4
1.1	シリアル通信仕様 .....	4
1.2	LAN 通信仕様 .....	6
1.2.1	TCP-IP コネクション数の制限と解決策 .....	7
2	ASCII コード表 .....	11
3	コマンド .....	13
3.1	STANDARD コマンドについて .....	13
3.1.1	コマンド概要 .....	13
3.1.2	コマンド一覧 .....	14
3.1.3	コマンド詳細 .....	16
3.2	OPTION1 コマンドについて .....	35
3.2.1	コマンド概要 .....	35
3.2.2	コマンド一覧 .....	36
3.2.3	コマンド詳細 .....	37
3.3	OPTION2 コマンドについて .....	44
3.3.1	コマンド概要 .....	44
3.3.2	コマンド一覧 .....	45
3.3.3	コマンド詳細 .....	46

## 1 通信コマンド制御

本機は、RS-232C と RS-422 によるシリアル通信と、LAN 通信を使った外部制御が可能です。

### 1.1 シリアル通信仕様



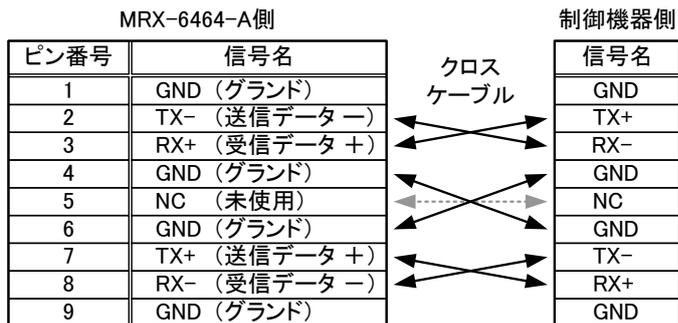
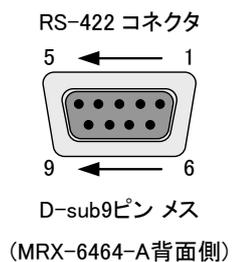
[図 1.1] シリアルケーブルの接続例

本機はシリアル通信による外部制御が可能です。パソコン等の制御装置と本機をシリアル通信ケーブルで接続し、コマンドにより本機の制御や状態の取得を行ってください。コマンドの文字表記は ASCII コード表(P.11)に従います。シリアルコネクタの通信ボーレート設定は「6.4 シリアルコネクタ設定」(参照:ユーザーズガイド)をご覧ください。

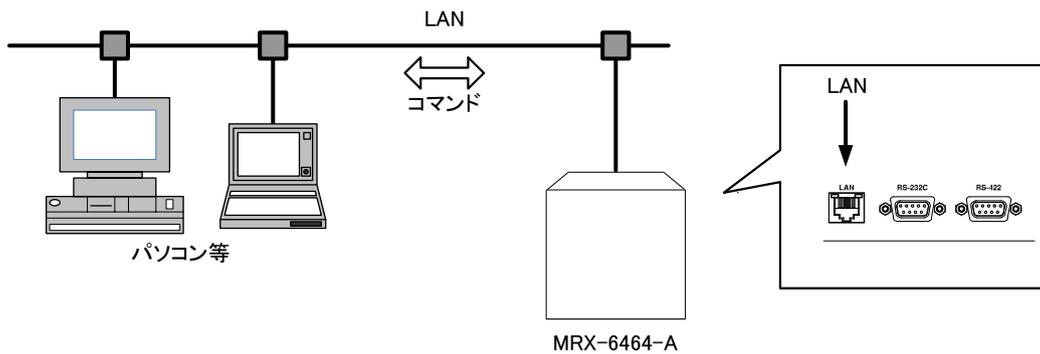
[表 1.1]シリアル通信仕様

準拠規格	RS-232C, RS-422
通信速度	4800, 9600, 19200, 38400[bps]
データビット長	8[bit]
パリティチェック	なし
ストップビット	1[bit]
Xパラメータ	無効
フロー制御	なし
デリミタ	<i>CR LF</i> ( 復帰+改行, 16 進表記の 0D と 0A )
通信方式	全二重





## 1.2 LAN 通信仕様



[図 1.2] LAN ケーブルの接続例

本機は LAN による外部制御が可能です。パソコン等の制御装置と本機を LAN で接続し、コマンドにより本機の制御や状態の取得を行ってください。コマンドの文字表記は ASCII コード表(P.11)に従います。コマンドによる制御を行う場合はポート 6000～6999 番、1100 番、23 番を使用してください。コネクション接続後、30 秒以上通信がない場合、コネクションは切断されます。LAN の設定は「6.3 LAN」(参照:ユーザーズガイド)をご覧ください。

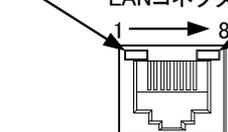
[表 1.2]LAN 通信仕様

物理層	10Base-T (IEEE802.3i) / 100Base-TX (IEEE802.3u)
ネットワーク層	ARP, IP, ICMP
トランスポート層	TCP コマンド制御使用ポート : 23, 1100, 6000～6999 WEB ブラウザ制御 (HTTP) 使用ポート : 80, 5000～5999
アプリケーション層	HTTP, TELNET

- ※ 同時に使用することができるポート数はコマンド制御ポート×3 ポートと HTTP 制御ポート×1 ポートの、合計 4 ポートです。したがって複数のパソコンから制御を行う場合に、他のパソコンが使用しているポートには接続できないことがあります。

本機とハブやスイッチ間でリンクが確立すると緑色に点灯します

LANコネクタ



8ピン RJ-45型モジュラーコネクタ (MRX-6464-A背面側)

データが送受信できる状態のときはオレンジ色に点灯し、実際にデータを送受信しているときはオレンジ色に点滅します

ピン番号	信号名	
	MDI	MDI-X
1	TX+ (送信データ +)	RX+ (受信データ +)
2	TX- (送信データ -)	RX- (受信データ -)
3	RX+ (受信データ +)	TX+ (送信データ +)
4	NC (未使用)	NC (未使用)
5	NC (未使用)	NC (未使用)
6	RX- (受信データ -)	TX- (送信データ -)
7	NC (未使用)	NC (未使用)
8	NC (未使用)	NC (未使用)

ストレートケーブル/クロスケーブルの判別・切り換えを自動的に行なうAuto MDI/MDI-Xに対応していますので、本機とパソコンまたはハブ等との接続の際、意識せずに接続することが可能です。

## 1.2.1 TCP-IP コネクション数の制限と解決策

本機は最大 4 コネクション (4 ポート) まで同時に接続させることができます。ただし同時に使用することができるコネクション数が限られているため、5 台以上のパソコンから制御を行う場合に、マトリクススイッチャとのコネクションができなくなることがあります。

4 コネクションより多くのパソコンからコマンド制御を行う場合は、[図 1.3] に示す方法にてユーザ側ソフトで TCP-IP のコネクションと TCP-IP のクローズを通信コマンド送受信毎に行うことによって、本機側でポートの占有と開放が行われ常時ポートを占有されなくなり、論理的に 4 ポート以上の接続を行うことができます。

ユーザ側 PC ソフト		マトリクススイッチャ
TCP-IP コネクション	→	(1 ポート占有)
コマンド送信 (@xxx)	→	
	←	コマンド返信 (@xxx)
TCP-IP クローズ	→	(1 ポート開放)

[図 1.3] 接続数を増やす手法

以下に、Microsoft Visual Studio VB.NET 2008 でのプログラミング例を示します。  
105 行目の Button1\_Click にて TextBox1 に送信する通信コマンド、TextBox2 に通信先ホスト、TextBox3 にポート番号を取得してマトリクススイッチャからのからの通信コマンド対応を取得します。

本例では、コネクションとクローズを繰り返した場合にデータ送受信の遅延が問題になった場合のために以下のプログラミングを行っています。プログラミング例の 4, 5, 14, 15, 16 行目に相当します。

**注意！**

PC 側からマトリクススイッチャへ 30 秒間コマンドの送信が行われなかった場合、マトリクススイッチャはコネクション数制限の問題を回避するため、コネクションの切断処理を行います。そのため PC 側からは再度コネクションを確立しないと通信が出来なくなります。再度コネクションを確立するためには、今まで繋いでいた PC 側のコネクションを切断処理をした後に再度コネクションの確立処理を行ってください。

※ マトリクススイッチャ側のポート数は 4 ポートのみのため、コネクションが繋がったまま PC 側の電源などが落とされた場合、永久にポートが占有されてしまいます。そのため、PC 側から通信コマンドが来ない場合、コネクションの切断処理を行います。

## ※ TcpClient.NoDelay

送信バッファまたは受信バッファが設定されているサイズを超えていない場合に遅延を無効にします。  
既定地は False です。

NoDelay プロパティの変更により、送受信による遅延時間を軽減することができます。

```
'クライアントをオープンします。
Private stClient As TcpClient          'クライアントクラス
Private stns As System.Net.Sockets.NetworkStream 'ストリームクラス
Private portNum As Integer 'ポート番号
Private hostName As String 'ホスト名

stClient = New System.Net.Sockets.TcpClient(hostName, portNum)
stClient.NoDelay = True '遅延を無効にします
stns = stClient.GetStream() 'ストリーム オープン
```

## Microsoft Visual Studio VB.NET 2008 でのプログラミング例

```
1: Imports System
2: Imports System.Net.Sockets
3: Public Class Form1
4: Private stClient As TcpClient          'クライアント
5: Private stns As System.Net.Sockets.NetworkStream 'ストリーム

6: Public Function mOpen(ByVal pHostName As String, ByVal pPortNum As Integer) As Boolean
7:     '*****
8:     * オープン
9:     ' 戻り値 成功:True 失敗:False
10:    '*****
11:    mOpen = False          '初期値
12:    Try
13:        'クライアントをオープンします。
14:        stClient = New System.Net.Sockets.TcpClient(pHostName, pPortNum)
15:        stClient.NoDelay = True '送信/受信遅延を無効にします。
16:        stns = stClient.GetStream() 'ストリーム オープン
17:        If stns.CanTimeout Then
18:            stns.ReadTimeout = 1000 'タイムアウト時間(1000ms)
19:        End If
20:        mOpen = True          '成功
21:    Catch ex As Exception
22:        Console.WriteLine(ex.Message) '例外処理の表示
23:    End Try
24:
25: End Function
```

(次ページに続く)

```

26: Private Function mSendMessage(ByVal pMsg As String) As String
27:     '*****
28:     *   メッセージ送信
29:     '   pMsg   送信メッセージ
30:     '   戻り値  返答文字列
31:     '*****
32:     Dim dtBirth As DateTime   'タイムアウト時間
33:     Dim wNow As DateTime     '現在時間
34:     Dim pRecvMsg As String   '返信メッセージ
35:     Dim bytes2(1024) As Byte  '返信メッセージ時格納エリア (Byte 型)
36:     Dim bytesRead2 As Integer '返信メッセージ時格納エリア (Integer 型)
37:     Dim word As Byte()       'システム出力時の書き出し一時データ格納エリア
38:
39:     mSendMessage = ""       '返信値 クリア
40:     pRecvMsg = ""          'ワークエリアクリア
41:
42:     Try
43:         '----送信チェック----
44:         If stns.CanWrite Then '書き込み可能?
45:             '文字エンコード
46:             word = System.Text.Encoding.Default.GetBytes(pMsg + vbCrLf)
47:             'ソケットに出力
48:             stns.Write(word, 0, word.Length)
49:         Else
50:             Exit Function
51:         End If
52:
53:         '----受信----
54:         dtBirth = DateTime.Now
55:         dtBirth = dtBirth.AddSeconds(3) '3秒でタイムアウト
56:         Do
57:             wNow = DateTime.Now         '現在時間と比較
58:             If (wNow > dtBirth) Then
59:                 Exit Do                 'オーバーした場合処理を中断
60:             End If
61:
62:             If stns.CanRead Then        '読み込み可能状態の場合
63:                 'データの読み込み
64:                 bytesRead2 = stns.Read(bytes2, 0, bytes2.Length)
65:                 'エンコード
66:                 pRecvMsg = pRecvMsg & _
67:                 System.Text.Encoding.Default.GetString(bytes2, 0, bytesRead2)
68:                 If pRecvMsg <> "" Then
69:                     '@から CRLF までを抽出
70:                     If ((InStr(pRecvMsg, vbCrLf) <> 0) And (InStr(pRecvMsg, "@") <> 0)) Then
71:                         pRecvMsg = Mid(pRecvMsg, _
72:                             InStr(pRecvMsg, "@"), _
73:                             InStr(pRecvMsg, vbCrLf) _
74:                             - InStr(pRecvMsg, "@"))
75:                     End Do
76:                 End If
77:             End If
78:         End If
79:         Loop
80:         mSendMessage = pRecvMsg '受信データを返答
81:
82:     Catch ex As Exception
83:         Console.WriteLine(ex.Message) '例外処理の表示
84:     End Try
85:
86: End Function

```

(次ページに続く)

```
87: Public Sub mClose()
88:     '*****
89:     '* クローズ
90:     '*****
91:     Try
92:         If Not stns Is Nothing Then 'ストリームの存在有無
93:             stns.Close()           'ストリームクローズ
94:         End If
95:
96:         If Not stClient Is Nothing Then 'クライアントの存在有無
97:             stClient.Close()         'クライアントクローズ
98:         End If
99:
100:    Catch ex As Exception
101:        Console.WriteLine(ex.Message) '例外処理の表示
102:    End Try
103:
104: End Sub

105: Private Sub Button1_Click(ByVal sender As System.Object, ByVal e As System.EventArgs) Handles Button1.Click
106:    Dim wRecvMsg As String '受信文字列格納場所
107:    Dim i As Integer
108:    Dim wHostName As String
109:    Dim wPortNum As Integer
110:
111:    If (TextBox2.Text = "") Then 'ホスト名チェック
112:        MsgBox("ホスト名が設定されてません。")
113:        Exit Sub
114:    End If
115:
116:    wHostName = TextBox2.Text
117:
118:    If (TextBox3.Text = "") Then 'ポート番号チェック
119:        MsgBox("ポート番号が設定されてません。")
120:        Exit Sub
121:    End If
122:    wPortNum = Val(TextBox3.Text)
123:
124:    If TextBox1.Text = "" Then '送信文字列チェック
125:        MsgBox("送信文字が設定されてません。")
126:        Exit Sub
127:    End If
128:
129:    Label6.Text = ""
130:
131:    For i = 0 To 2 '3 回リトライを繰り返します (万が一、他のクライアントによりマトリクススイッチャ側のポートが全て使われた
        場合の処理)
132:        If Not mOpen(wHostName, wPortNum) Then
133:            MsgBox("通信オープンエラー")
134:            GoTo Exit_Step
135:        End If
136:
137:        'オープンします
138:        wRecvMsg = mSendMessage(TextBox1.Text) '送信します
139:        Console.WriteLine("wRecvMsg:" & wRecvMsg & Now)
140:        mClose() 'クローズします
141:
142:        If wRecvMsg <> "" Then
143:            Label6.Text = wRecvMsg
144:            GoTo Exit_Step
145:        End If
146:
147:    Next i
148:
149:    MsgBox("送信エラー")
150:
151: Exit_Step:
152:
153: End Sub
154: End Class
```

## 2 ASCII コード表

[表 2.1]ASCII コード表 1/2

文字	16 進	文字	16 進	文字	16 進	文字	16 進
NUL	00	SP	20	@	40	`	60
SOH	01	!	21	A	41	a	61
STX	02	"	22	B	42	b	62
ETX	03	#	23	C	43	c	63
EOT	04	\$	24	D	44	d	64
ENQ	05	%	25	E	45	e	65
ACK	06	&	26	F	46	f	66
BEL	07	'	27	G	47	g	67
BS	08	(	28	H	48	h	68
HT	09	)	29	I	49	i	69
LF	0A	*	2A	J	4A	j	6A
VT	0B	+	2B	K	4B	k	6B
FF	0C	,	2C	L	4C	l	6C
CR	0D	-	2D	M	4D	m	6D
SO	0E	.	2E	N	4E	n	6E
SI	0F	/	2F	O	4F	o	6F
DLE	10	0	30	P	50	p	70
DC1	11	1	31	Q	51	q	71
DC2	12	2	32	R	52	r	72
DC3	13	3	33	S	53	s	73
DC4	14	4	34	T	54	t	74
NAK	15	5	35	U	55	u	75
SYN	16	6	36	V	56	v	76
ETB	17	7	37	W	57	w	77
CAN	18	8	38	X	58	x	78
EM	19	9	39	Y	59	y	79
SUB	1A	:	3A	Z	5A	z	7A
ESC	1B	;	3B	[	5B	{	7B
FS	1C	<	3C	¥	5C		7C
GS	1D	=	3D	]	5D	}	7D
RS	1E	>	3E	^	5E	~	7E
US	1F	?	3F	_	5F	DEL	7F

[表 2.2]ASCII コード表 2/2

文字	16進	コントロールコード詳細
<i>NUL</i>	00	NULI(ヌル)
<i>SOH</i>	01	Start Of Heading(ヘッダ開始)
<i>STX</i>	02	Start of TeXt(テキスト開始)
<i>ETX</i>	03	End of TeXt(テキスト終了)
<i>EOT</i>	04	End Of Transmission(転送終了)
<i>ENQ</i>	05	ENQuiry(問合せ)
<i>ACK</i>	06	ACKnowledge(肯定応答)
<i>BEL</i>	07	BELI(ベル)
<i>BS</i>	08	Back Space(後退)
<i>HT</i>	09	Horizontal Tabulation(水平タブ)
<i>LF</i>	0A	Line Feed(改行)
<i>VT</i>	0B	Vertical Tabulation(垂直タブ)
<i>FF</i>	0C	Form Feed(改ページ)
<i>CR</i>	0D	Carriage Return(復帰)
<i>SO</i>	0E	Shift Out(シフトアウト)
<i>SI</i>	0F	Shift In(シフトイン)
<i>DLE</i>	10	Data Link Escape(伝送制御拡張)
<i>DC1</i>	11	Device Control 1(装置制御 1)
<i>DC2</i>	12	Device Control 2(装置制御 2)
<i>DC3</i>	13	Device Control 3(装置制御 3)
<i>DC4</i>	14	Device Control 4(装置制御 4)
<i>NAK</i>	15	Negative AcKnowledge(否定応答)
<i>SYN</i>	16	SYNchronous idle(同期信号)
<i>ETB</i>	17	End of Transmission Block(転送ブロック終了)
<i>CAN</i>	18	CANcel(取消)
<i>EM</i>	19	End of Medium(媒体終端)
<i>SUB</i>	1A	SUBstitute(置換)
<i>ESC</i>	1B	ESCape(拡張)
<i>FS</i>	1C	File Separator(ファイル分離)
<i>GS</i>	1D	Group Separator(グループ分離)
<i>RS</i>	1E	Record Separator(レコード分離)
<i>US</i>	1F	Unit Separator(ユニット分離)
<i>SP</i>	20	SPace(空白)
<i>DEL</i>	7F	DELete(削除)

### 3 コマンド

本機は、以下3つのコマンド形式をサポートしています。OPTION1 または OPTION2 のコマンド形式を使用し、外部制御する場合は、別冊『ユーザズガイド』の通信コマンド設定を行ってください。

- ・STANDARD ( 標準コマンド ※初期値)
- ・OPTION1 ( 互換モード通信コマンド形式(1) )
- ・OPTION2 ( 互換モード通信コマンド形式(2) )

#### 3.1 STANDARD コマンドについて

##### 3.1.1 コマンド概要

コマンドは各コマンドを識別する@(16進表記の40)の後に3文字の半角英字(大文字小文字)とそれに続くパラメータ(半角数字※)からなります。(コマンドによっては複数のパラメータを指定可能なものや、パラメータの必要ないものがあります)コマンドの最後にデリミタを送信することにより処理を実行します。

例 : @IOS,1,1☐

「,」は、コマンドとパラメータおよびパラメータ間の区切り文字でカンマ(16進表記の2C)を表します。

☐ は、デリミタ(CR+LFで16進表記の0D+0A)を表します。

※ プリセットメモリ保存コマンド(@SPM, @SEM)のメモリ名はASCIIコードの20 ~ 7Dを、WEBブラウザパスワードロック機能設定コマンド(@SBP)は20、30~39、41~5A、61~7Aの中から最大10文字まで設定可能です。

##### ① 本機の設定を変更するコマンド

コマンドとパラメータをカンマで区切って送信します。(コマンドによっては複数のパラメータを指定可能なものや、パラメータの必要ないものがあります)コマンドが正常に処理されると、受信したコマンドをそのまま送り返します。

例 : @IOS,1,1☐ ←送信コマンド  
@IOS,1,1☐ ←本機からの返り値

##### ② 本機の設定を受信するコマンド

コマンドを送信します。コマンドが正常に処理されると、受信したコマンドに続き現在の設定を送り返します。(コマンドによっては複数のパラメータを返すものがあります)

例 : @GVA☐ ←送信コマンド  
@GVA,1,1,2,2,3,3,4,4,5,5,6,6,7,7,8,8☐ ←本機からの返り値

##### ③ エラーコマンド

未定義のコマンドやパラメータに誤りがある場合などは、エラーコマンドとエラーの詳細(半角数字)を送り返します。

例 : @IOS,65,1☐ ←送信コマンド(この例ではパラメータに誤りがあります)  
@ERR,1☐ ←本機からのエラーコマンド

##### ④ ヘルプ

コマンドを指定せずにデリミタのみを送信すると、コマンドの一覧を送り返します。

## 3.1.2 コマンド一覧

## エラーステータス

コマンド	機能	詳細ページ
@ERR	エラーステータス	16

## 基本操作

コマンド	機能	詳細ページ
@IOS	映像チャンネル切換	17
@GVA	入出力チャンネル取得	18
@IOV	映像チャンネル切換	19
@GCP	映像チャンネル取得	20
@SAO	全チャンネル出力設定	21
@SSC	入出力チャンネル ストレート設定	22
@SSV	入出力チャンネル ストレート設定	22

## LAN設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SIP	IP アドレス設定	23
@GIP	IP アドレス取得	23
@SSB	サブネットマスク設定	23
@GSB	サブネットマスク取得	23
@SLP	TCP ポート番号設定	24
@GLP	TCP ポート番号取得	24
@GMC	MAC アドレス取得	24

## シリアルコネクタ

コマンド	機能	詳細ページ
@SCT	シリアルコネクタ 通信速度設定	25
@GCT	シリアルコネクタ 通信速度取得	25

## パラレル

コマンド	機能	詳細ページ
@SPC	パラレル制御モード設定	25
@GPC	パラレル制御モード取得	25
@SFP	チャタリング除去時間設定	26
@GFP	チャタリング除去時間取得	26

## プリセットメモリ

コマンド	機能	詳細ページ
@RPM	プリセットメモリの読み出し (入出力チャンネル設定読み出し)	27
@SPM	プリセットメモリの上書き保存 (入出力チャンネル設定保存)	27
@SEM	プリセットメモリの引継ぎ保存 (入出力チャンネル設定保存)	27
@ECM	プリセットメモリの設定編集 (入出力チャンネル設定の編集)	28
@GCM	プリセットメモリの設定取得 (入出力チャンネル設定の取得)	29
@SMU	電源投入時の状態設定	30
@GMU	電源投入時の状態取得	30

## その他設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SLM	キーロックモードの設定	30
@GLM	キーロックモードの取得	30
@SBZ	ブザー音設定	31
@GBZ	ブザー音設定取得	31
@SBR	WEB ブラウザ自動更新時間設定	31
@GBR	WEB ブラウザ自動更新時間取得	31
@SBP	WEB ブラウザパスワードロック機能設定	32
@GBP	WEB ブラウザパスワードロック機能取得	32
@SAL	アラームコネクタ設定	33
@GAL	アラームコネクタ取得	33
@ALM	アラームの状態取得	33
@LOG	エラーの状態取得	34
@ALC	エラーリセット	34
@GIV	バージョン情報取得	34

## 3.1.3 コマンド詳細

コマンドの詳細を記載します。

関連項目に記載される事項は、別冊の『ユーザズガイド』をご参照ください。

@ERR	エラーステータス		
コマンド書式	返り値のみ		
返り値書式	@ERR, <i>error</i> [ ]		
パラメータ	<i>error</i> : エラーステータス 1 = パラメータの書式、値にエラーがあります。 2 = 未定義のコマンドまたはコマンドの書式に誤りがあります。 5 = パスワードの認証に誤りがあります。		
実行例	送	@IOS, 999, 1 [ ]	パラメータエラー。
	受	@ERR, 1 [ ]	
	送	@XYZ [ ]	未定義のコマンド。
	受	@ERR, 2 [ ]	

@IOS	映像チャンネル切換		
コマンド書式	@IOS, <i>input_1</i> , <i>output_1</i> ( <i>, input_2, output_2...</i> )		
返り値書式	@IOS, <i>input_1</i> , <i>output_1</i> ( <i>, input_2, output_2...</i> )		
パラメータ	<p><i>input_1-64</i> : 映像入力コネクタ</p> <p>0 = OFF,      1 = INPUT1,    2 = INPUT2,    3 = INPUT3,    4 = INPUT4,  5 = INPUT5,    6 = INPUT6,    7 = INPUT7,    8 = INPUT8,    9 = INPUT9,  10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14,  15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19,  20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24,  25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29,  30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34,  35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39,  40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44,  45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49,  50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54,  55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59,  60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64</p> <hr/> <p><i>output_1-64</i> : 映像出力コネクタ</p> <p>0 = ALL,      1 = OUTPUT1,    2 = OUTPUT2,    3 = OUTPUT3,    4 = OUTPUT4,  5 = OUTPUT5,    6 = OUTPUT6,    7 = OUTPUT7,    8 = OUTPUT8,    9 = OUTPUT9,  10 = OUTPUT10, 11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14,  15 = OUTPUT15, 16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19,  20 = OUTPUT20, 21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24,  25 = OUTPUT25, 26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29,  30 = OUTPUT30, 31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OTTPUT34,  35 = OUTPUT35, 36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OTTPUT39,  40 = OUTPUT40, 41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OTTPUT43, 44 = OUTPUT44,  45 = OUTPUT45, 46 = OUTPUT46, 47 = OTTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49,  50 = OUTPUT50, 51 = OTTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54,  55 = OTTPUT55, 56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OTTPUT59,  60 = OUTPUT60, 61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OTTPUT63, 64 = OUTPUT64</p>		
実行例	送	@IOS, 1, 3	出力 OUTPUT3 に入力 INPUT1 を選択する。
	受	@IOS, 1, 3	正常終了。
	送	@IOS, 0, 3	出力 OUTPUT3 を OFF にする。
	受	@IOS, 0, 3	正常終了。
	送	@IOS, 5, 0	全出力に入力 INPUT5 を選択する。
受	@IOS, 5, 0	正常終了。	
送	@IOS, 4, 1, 3, 2, 2, 3	出力 OUTPUT1 に入力 INPUT4, 出力 OUTPUT2 に入力 INPUT3, 出力 OUTPUT3 に入力 INPUT2 を選択する。	
受	@IOS, 4, 1, 3, 2, 2, 3	正常終了。	
関連項目	5.2.1 入力チャンネルの設定 @GVA 入出力チャンネル取得(P.18)		

@GVA	入出力チャンネル取得	
コマンド書式	@GVA □	
返り値書式	@GVA, v_1, v_2, v_3, ... v_62, v_63, v_64 □	
パラメータ	v_1-64 : 映像出力 ( OUTPUT1 ~ OUTPUT64 ) 0 = OFF, 1 = INPUT1, 2 = INPUT2, 3 = INPUT3, 4 = INPUT4, 5 = INPUT5, 6 = INPUT6, 7 = INPUT7, 8 = INPUT8, 9 = INPUT9, 10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14, 15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19, 20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24, 25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29, 30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34, 35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39, 40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44, 45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49, 50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54, 55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59, 60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64	
実行例	送 受 @GVA□ @GVA, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 63, 64□	コマンド送信。 状態取得。
関連項目	6.2 クロスポイントの確認 @IOS 映像チャンネル切替(P.17)	

@IOV	映像チャンネル切換	
コマンド書式	@IOV, <i>input_1</i> , <i>output_1</i> (, <i>input_2</i> , <i>output_2</i> ···)	
返り値書式	@IOV, <i>input_1</i> , <i>output_1</i> (, <i>input_2</i> , <i>output_2</i> ···)	
パラメータ	<p><i>input_1-64</i> 映像入力コネクタ</p> <p>0 = OFF,      1 = INPUT1,    2 = INPUT2,    3 = INPUT3,    4 = INPUT4,  5 = INPUT5,    6 = INPUT6,    7 = INPUT7,    8 = INPUT8,    9 = INPUT9,  10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14,  15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19,  20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24,  25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29,  30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34,  35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39,  40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44,  45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49,  50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54,  55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59,  60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64</p> <hr/> <p><i>output_1-64</i> : 映像出力コネクタ</p> <p>0 = ALL,      1 = OUTPUT1,    2 = OUTPUT2,    3 = OUTPUT3,    4 = OUTPUT4,  5 = OUTPUT5,    6 = OUTPUT6,    7 = OUTPUT7,    8 = OUTPUT8,    9 = OUTPUT9,  10 = OUTPUT10, 11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14,  15 = OUTPUT15, 16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19,  20 = OUTPUT20, 21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24,  25 = OUTPUT25, 26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29,  30 = OUTPUT30, 31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OTTPUT34,  35 = OUTPUT35, 36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OTTPUT39,  40 = OUTPUT40, 41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OTTPUT43, 44 = OUTPUT44,  45 = OUTPUT45, 46 = OUTPUT46, 47 = OTTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49,  50 = OUTPUT50, 51 = OTTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54,  55 = OTTPUT55, 56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OTTPUT59,  60 = OUTPUT60, 61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OTTPUT63, 64 = OUTPUT64</p>	
実行例	送 @IOV, 1, 3	出力 OUTPUT3 に入力 INPUT1 を選択する。
	受 @IOV, 1, 3	正常終了。
	送 @IOV, 0, 3	出力 OUTPUT3 を OFF にする。
	受 @IOV, 0, 3	正常終了。
	送 @IOV, 5, 0	全出力に入力 INPUT5 を選択する。
	受 @IOV, 5, 0	正常終了。
	送 @IOV, 4, 1, 3, 2, 2, 3	出力 OUTPUT1 に入力 INPUT4, 出力 OUTPUT2 に入力 INPUT3, 出力 OUTPUT3 に入力 INPUT2 を選択する。
	受 @IOV, 4, 1, 3, 2, 2, 3	正常終了。
関連項目	5.2.1 入力チャンネルの設定 @GCP 映像チャンネル取得(P.20)	

@GCP	映像チャンネル取得	
コマンド書式	@GCP [ ]	
返り値書式	@GCP, output_1, output_2, output_3, ... output_62, output_63, output_64 [ ]	
パラメータ	output_1-64 : 映像出力 ( OUTPUT1 ~ OUTPUT64 ) 0 = OFF, 1 = INPUT1, 2 = INPUT2, 3 = INPUT3, 4 = INPUT4, 5 = INPUT5, 6 = INPUT6, 7 = INPUT7, 8 = INPUT8, 9 = INPUT9, 10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14, 15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19, 20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24, 25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29, 30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34, 35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39, 40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44, 45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49, 50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54, 55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59, 60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64	
実行例	送 @GCP [ ] 受 @GCP, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 63, 64 [ ]	コマンド送信。 状態取得。
関連項目	6.2 クロスポイントの確認 @10V 映像チャンネル切換(P.19)	

@SAO	全チャンネル出力設定	
コマンド書式	@SAO, <i>input</i> <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@SAO, <i>input</i> <input type="checkbox"/>	
パラメータ	<i>input</i> : 映像入力コネクタ 0 = OFF,      1 = INPUT1,      2 = INPUT2,      3 = INPUT3,      4 = INPUT4, 5 = INPUT5,      6 = INPUT6,      7 = INPUT7,      8 = INPUT8,      9 = INPUT9, 10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14, 15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19, 20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24, 25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29, 30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34, 35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39, 40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44, 45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49, 50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54, 55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59, 60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64	
実行例	送 @SAO, 3 <input type="checkbox"/> 受 @SAO, 3 <input type="checkbox"/>	全出力に <input type="checkbox"/> 入力 INPUT3 を選択する。 正常終了。
関連項目	5.2.1 入力チャンネルの設定	

@SSC	入出力チャンネル ストレート設定	
コマンド書式	@SSC [ ]	
返り値書式	@SSC [ ]	
パラメータ	なし	
実行例	送 @SSC [ ] 受 @SSC [ ]	入力チャンネルと出力チャンネルをストレート(1:1)に設定する。(出力 OUTPUT1 に入力 INPUT1、出力 OUTPUT2 に入力 INPUT2、・・・、出力 OUTPUT64 に入力 INPUT64 を選択する) 正常終了。
関連項目	5.2.1 入力チャンネルの設定 @GVA 入出力チャンネル取得(P.18)	

@SSV	入出力チャンネル ストレート設定	
コマンド書式	@SSV [ ]	
返り値書式	@SSV [ ]	
パラメータ	なし	
実行例	送 @SSV [ ] 受 @SSV [ ]	入力チャンネルと出力チャンネルをストレート(1:1)に設定する。(出力 OUTPUT1 に入力 INPUT1、出力 OUTPUT2 に入力 INPUT2、・・・、出力 OUTPUT64 に入力 INPUT64 を選択する) 正常終了。
関連項目	5.2.1 入力チャンネルの設定 @GCP 映像チャンネル取得(P.20)	

@SIP	IP アドレス設定	
コマンド書式	@SIP, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]	
返り値書式	@SIP, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]	
パラメータ	unit_1 : IP アドレス上位 ~ unit_4 : IP アドレス下位 0 ~ 255 = 8ビット(10進数表記) (※初期値 192.168.001.199)	
実行例	送 @SIP, 192, 168, 3, 2 [↵] 受 @SIP, 192, 168, 3, 2 [↵]	本機の IP アドレスを 192.168.3.2 に設定する。 正常終了。
関連項目	6.3.1 IP アドレス @GIP IP アドレス取得(P.23)	
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。	

@GIP	IP アドレス取得	
コマンド書式	@GIP [↵]	
返り値書式	@GIP, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]	
パラメータ	unit_1 : IP アドレス上位 ~ unit_4 : IP アドレス下位 0 ~ 255 = 8ビット(10進数表記) (※初期値 192.168.001.199)	
実行例	送 @GIP [↵] 受 @GIP, 192, 168, 3, 2 [↵]	本機の IP アドレスを取得する。 192.168.3.2。
関連項目	6.3.1 IP アドレス @SIP IP アドレス設定(P.23)	

@SSB	サブネットマスク設定	
コマンド書式	@SSB, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]	
返り値書式	@SSB, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]	
パラメータ	unit_1 : サブネットマスク上位 ~ unit_4 : サブネットマスク下位 0 ~ 255 = 8ビット(10進数表記) (※初期値 255.255.255.000)	
実行例	送 @SSB, 255, 255, 192, 0 [↵] 受 @SSB, 255, 255, 192, 0 [↵] 送 @SSB, 255, 0, 0, 128 [↵] 受 @ERR, 1 [↵]	サブネットマスクを 255.255.192.0 (= 18bit) に設定する。 正常終了。 サブネットマスクとして不正な値を指定するとエラーが返されます。
関連項目	6.3.2 サブネットマスク @GSB サブネットマスク取得(P.23)	
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。	

@GSB	サブネットマスク取得	
コマンド書式	@GSB [↵]	
返り値書式	@GSB, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]	
パラメータ	unit_1 : サブネットマスク上位 ~ unit_4 : サブネットマスク下位 0 ~ 255 = 8ビット(10進数表記) (※初期値 255.255.255.000)	
実行例	送 @GSB [↵] 受 @GSB, 255, 255, 192, 0 [↵]	サブネットマスクを取得する。 255.255.192.0 = 18bit。
関連項目	6.3.2 サブネットマスク @SSB サブネットマスク設定(P.23)	

@SLP	TCP ポート番号設定	
コマンド書式	@SLP, port_1, port_2, port_3, port_4 [↵]	
返り値書式	@SLP, port_1, port_2, port_3, port_4 [↵]	
パラメータ	port_1 : コネクション 1 ( ※初期値 1100 : 通信コマンド制御用ポート ) port_2 : コネクション 2 ( ※初期値 1100 : 通信コマンド制御用ポート ) port_3 : コネクション 3 ( ※初期値 23 : 通信コマンド制御用ポート ) port_4 : コネクション 4 ( ※初期値 80 : ブラウザ制御用ポート ) 通信コマンド制御用ポート設定値 23, 1100, 6000 ~ 6999 ブラウザ制御用ポート設定値 *port_4:コネクション 4 のみ設定することができます。 23, 80, 1100, 5000 ~ 5999, 6000 ~ 6999	
実行例	送 @SLP, 1100, 1100, 23, 80[↵] 受 @SLP, 1100, 1100, 23, 80[↵]	TCP ポートを設定する。 コネクション 1:1100 : コマンド制御用ポート 1100 コネクション 2:1100 : コマンド制御用ポート 1100 コネクション 3:23 : コマンド制御用ポート 23 コネクション 4:80 : ブラウザ制御用ポート 80 正常終了。
関連項目	6.3.3 TCP ポート番号 @GLP TCP ポート番号取得(P.24)	
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。	

@GLP	TCP ポート番号取得	
コマンド書式	@GLP [↵]	
返り値書式	@GLP, port_1, port_2, port_3, port_4 [↵]	
パラメータ	port_1 : コネクション 1 ( ※初期値 1100 : 通信コマンド制御用ポート ) port_2 : コネクション 2 ( ※初期値 1100 : 通信コマンド制御用ポート ) port_3 : コネクション 3 ( ※初期値 23 : 通信コマンド制御用ポート ) port_4 : コネクション 4 ( ※初期値 80 : ブラウザ制御用ポート ) 通信コマンド制御用ポート設定値 23, 1100, 6000 ~ 6999 ブラウザ制御用ポート設定値 23, 80, 1100, 5000 ~ 5999, 6000 ~ 6999	
実行例	送 @GLP[↵] 受 @GLP, 1100, 1100, 23, 80[↵]	ポート番号を取得する。 コネクション 1:1100 : コマンド制御用ポート 1100 コネクション 2:1100 : コマンド制御用ポート 1100 コネクション 3:23 : コマンド制御用ポート 23 コネクション 4:80 : ブラウザ制御用ポート 80
関連項目	6.3.3 TCP ポート番号 @SLP TCP ポート番号設定(P.24)	

@GMC	MAC アドレス取得
コマンド書式	@GMC [↵]
返り値書式	@GMC, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4, unit_5, unit_6 [↵]
パラメータ	unit_1 : MAC アドレス上位 ~ unit_6 : MAC アドレス下位 00 ~ FF = 8ビット(16進数表記)
関連項目	6.3.4 MAC アドレス表示

@SCT	シリアルコネクタ 通信速度設定	
コマンド書式	@SCT, port, setting <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@SCT, port, setting <input type="checkbox"/>	
パラメータ	port : シリアルコネクタ 0 = 全コネクタ, 1 = RS-232C コネクタ, 2 = RS-422 コネクタ ----- setting : 通信速度設定 0 = 4800[bps], 1 = 9600[bps] ( ※初期値 ), 2 = 19200[bps], 3 = 38400[bps]	
実行例	送 @SCT, 1, 2 <input type="checkbox"/> 受 @SCT, 1, 2 <input type="checkbox"/>	RS-232C コネクタの通信速度を 19200[bps] に設定する。 正常終了。
関連項目	6.4 シリアルコネクタ設定 @GCT シリアルコネクタ 通信速度取得(P.25)	
注意事項	IPアドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。	

@GCT	シリアルコネクタ 通信速度取得	
コマンド書式	@GCT <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@GCT, rs-232c, rs-422 <input type="checkbox"/>	
パラメータ	rs-232c : RS-232C コネクタ 通信速度設定 rs-422 : RS-422 コネクタ 通信速度設定 0 = 4800[bps], 1 = 9600[bps] ( ※初期値 ), 2 = 19200[bps], 3 = 38400[bps]	
実行例	送 @GCT <input type="checkbox"/> 受 @GCT, 2, 1 <input type="checkbox"/>	シリアルコネクタの通信速度設定を取得する。 ・RS-232C コネクタ:19200[bps] ・RS-422 コネクタ:9600[bps]
関連項目	6.4 シリアルコネクタ設定 @SCT シリアルコネクタ 通信速度設定(P.25)	

@SPC	パラレル制御モード設定	
コマンド書式	@SPC, mode <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@SPC, mode <input type="checkbox"/>	
パラメータ	mode : モード 0 = FRONT PANEL MODE ( 入出力チャンネルの設定を行うモード ) ( ※初期値 ), 1 = PRESET MEMORY MODE ( プリセットメモリの読み出しを行うモード )	
実行例	送 @SPC, 0 <input type="checkbox"/> 受 @SPC, 0 <input type="checkbox"/>	入出力チャンネルの設定を行うモードに設定する。 正常終了。
関連項目	6.6.1 パラレル制御モード @GPC パラレル制御モード取得(P.25)	

@GPC	パラレル制御モード取得	
コマンド書式	@GPC <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@GPC, mode <input type="checkbox"/>	
パラメータ	mode : モード 0 = FRONT PANEL MODE ( 入出力チャンネルの設定を行うモード ) ( ※初期値 ), 1 = PRESET MEMORY MODE ( プリセットメモリの読み出しを行うモード )	
実行例	送 @GPC <input type="checkbox"/> 受 @GPC, 0 <input type="checkbox"/>	パラレル制御モードを取得する。 入出力チャンネルの設定を行うモード。
関連項目	6.6.1 パラレル制御モード @SPC パラレル制御モード設定(P.25)	

@SFP	チャタリング除去時間設定	
コマンド書式	@SFP, <i>time</i> [↵]	
返り値書式	@SFP, <i>time</i> [↵]	
パラメータ	<i>time</i> : チャタリング除去時間 0[ms] ~ 100[ms] (※初期値 0[ms])	
実行例	送 @SFP, 10[↵] 受 @SFP, 10[↵]	チャタリング除去時間を 10[ms] に設定する。 正常終了。
関連項目	6.6.2 チャタリング除去時間設定 @GFP チャタリング除去時間取得(P.26)	

@GFP	チャタリング除去時間取得	
コマンド書式	@GFP [↵]	
返り値書式	@GFP, <i>time</i> [↵]	
パラメータ	<i>time</i> : チャタリング除去時間 0[ms] ~ 100[ms] (※初期値 0[ms])	
実行例	送 @GFP[↵] 受 @GFP, 10[↵]	チャタリング除去時間を取得する。 10[ms]。
関連項目	6.6.2 チャタリング除去時間設定 @SFP チャタリング除去時間設定(P.26)	

<b>@RPM</b>	<b>プリセットメモリの読み出し (入出力チャンネル設定読み出し)</b>	
コマンド書式	@RPM, preset [ ]	
返り値書式	@RPM, preset [ ]	
パラメータ	preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 )	
実行例	送 @RPM, 3 [ ] 受 @RPM, 3 [ ]	プリセットメモリ 3 を呼び出す。 正常終了。
関連項目	6.5.1 プリセットメモリの読み出し(入出力チャンネル設定読み出し) @SPM プリセットメモリの上書き保存 (入出力チャンネル設定保存)(P.27) @SEM プリセットメモリの引継ぎ保存 (入出力チャンネル設定保存)(P.27)	

<b>@SPM</b>	<b>プリセットメモリの上書き保存 (入出力チャンネル設定保存)</b>	
コマンド書式	@SPM, preset (, name) [ ]	
返り値書式	@SPM, preset (, name) [ ]	
パラメータ	preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 ) name : メモリ名 ASCII コードの、20 ~ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずに 入出力チャンネルの設定のみ保存します	
実行例	送 @SPM, 2 [ ] 受 @SPM, 2 [ ]	[ メモリ名を省略した場合 ]
	送 @SPM, 2, MEMORY2 [ ] 受 @SPM, 2, MEMORY2 [ ]	[ メモリ名を指定した場合 ]
	現在の入出力チャンネル設定を プリセットメモリ 2 に保存する。	
関連項目	6.5.2 プリセットメモリの保存 (入出力チャンネル設定保存) @RPM プリセットメモリの読み出し (入出力チャンネル設定読み出し)(P.27) @SEM プリセットメモリの引継ぎ保存 (入出力チャンネル設定保存)(P.27)	

<b>@SEM</b>	<b>プリセットメモリの引継ぎ保存 (入出力チャンネル設定保存)</b>	
コマンド書式	@SEM, preset (, name) [ ]	
返り値書式	@SEM, preset (, name) [ ]	
パラメータ	preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 ) name : メモリ名 ASCII コードの、20 ~ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずに 入出力チャンネルの設定のみ保存します	
実行例	送 @SEM, 2 [ ] 受 @SEM, 2 [ ]	[ メモリ名を省略した場合 ]
	送 @SEM, 2, MEMORY2 [ ] 受 @SEM, 2, MEMORY2 [ ]	[ メモリ名を指定した場合 ]
	現在の入出力チャンネル設定を プリセットメモリ 2 に保存する。ただし、チャンネル制御しない設定が保存されている出力チャンネルの設定は保存しない。	
関連項目	6.5.2 プリセットメモリの保存 (入出力チャンネル設定保存) @RPM プリセットメモリの読み出し (入出力チャンネル設定読み出し)(P.27) @SPM プリセットメモリの上書き保存 (入出力チャンネル設定保存)(P.27)	

@ECM	プリセットメモリの設定編集（入出力チャンネル設定の編集）	
コマンド書式	@ECM, preset, v_1, v_2, v_3, ... v_62, v_63, v_64 	
返り値書式	@ECM, preset, v_1, v_2, v_3, ... v_62, v_63, v_64 	
パラメータ	<p>preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 )</p> <p>v_1-64 : 映像出力 ( OUTPUT1 ~ OUTPUT64 )</p> <p>-1 = 制御しない,</p> <p>0 = OFF,      1 = INPUT1,      2 = INPUT2,      3 = INPUT3,      4 = INPUT4,</p> <p>5 = INPUT5,    6 = INPUT6,    7 = INPUT7,    8 = INPUT8,    9 = INPUT9,</p> <p>10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14,</p> <p>15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19,</p> <p>20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24,</p> <p>25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29,</p> <p>30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34,</p> <p>35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39,</p> <p>40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44,</p> <p>45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49,</p> <p>50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54,</p> <p>55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59,</p> <p>60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64</p>	
実行例	<p>送 @ECM, 2, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 63, -1 </p> <p>受 @ECM, 2, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 63, -1 </p>	<p>プリセットメモリ 2 を読み出すと、OUTPUT1～63 は INPUT1～63 と 1:1 に設定し、OUTPUT64 は制御しない。</p>
関連項目	<p>6.5.3 プリセットメモリの編集</p> <p>@SPM プリセットメモリの上書き保存（入出力チャンネル設定保存）(P.27)</p> <p>@SEM プリセットメモリの引継ぎ保存（入出力チャンネル設定保存）(P.27)</p> <p>@GCM プリセットメモリの設定取得（入出力チャンネル設定の取得）(P.29)</p>	

@GCM	プリセットメモリの設定取得 (入出力チャンネル設定の取得)	
コマンド書式	@GCM, preset	
返り値書式	@GCM, preset, v_1, v_2, v_3, ... v_62, v_63, v_64 ☐	
パラメータ	<p>preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 )</p> <p>v_1-64 : 映像出力 ( OUTPUT1 ~ OUTPUT64 )</p> <p>-1 = 制御しない,</p> <p>0 = OFF,      1 = INPUT1,      2 = INPUT2,      3 = INPUT3,      4 = INPUT4,</p> <p>5 = INPUT5,      6 = INPUT6,      7 = INPUT7,      8 = INPUT8,      9 = INPUT9,</p> <p>10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14,</p> <p>15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19,</p> <p>20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24,</p> <p>25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29,</p> <p>30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34,</p> <p>35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39,</p> <p>40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44,</p> <p>45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49,</p> <p>50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54,</p> <p>55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59,</p> <p>60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64</p>	
実行例	<p>送 @GCM, 2☐</p> <p>受 @GCM, 2, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 63, -1☐</p>	<p>プリセットメモリ 2 を読み出すと、OUTPUT1~63 は INPUT1~63 と 1:1 に設定し、OUTPUT64 は制御しない。</p>
関連項目	<p>6.5.3 プリセットメモリの編集</p> <p>@SPM プリセットメモリの上書き保存 (入出力チャンネル設定保存)(P.27)</p> <p>@SEM プリセットメモリの引継ぎ保存 (入出力チャンネル設定保存)(P.27)</p> <p>@ECM プリセットメモリの設定編集 (入出力チャンネル設定の編集)(P.28)</p>	

@SMU	電源投入時の状態設定	
コマンド書式	@SMU, state <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@SMU, state <input type="checkbox"/>	
パラメータ	state : 電源投入時の設定 1 ~ 32 = プリセットメモリ ( PRESET 1 ~ PRESET 32 ) 33 = デフォルトチャンネル ( LAST CH NO SAVE ) 34 = ラストメモリ ( LAST CH SAVE ※初期値 )	
実行例	送 @SMU, 3 <input type="checkbox"/> 受 @SMU, 3 <input type="checkbox"/>	電源投入時の状態をプリセットメモリ 3 に設定する。 正常終了。
関連項目	6.5.4 電源投入時の入出力チャンネル設定 @GMU 電源投入時の状態取得(P.30)	

@GMU	電源投入時の状態取得	
コマンド書式	@GMU <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@GMU, state <input type="checkbox"/>	
パラメータ	state : 電源投入時の設定 1 ~ 32 = プリセットメモリ ( PRESET 1 ~ PRESET 32 ) 33 = デフォルトチャンネル ( LAST CH NO SAVE ) 34 = ラストメモリ ( LAST CH SAVE ※初期値 )	
実行例	送 @GMU <input type="checkbox"/> 受 @GMU, 3 <input type="checkbox"/>	電源投入時の状態を取得する。 プリセットメモリ 3。
関連項目	6.5.4 電源投入時の入出力チャンネル設定 @SMU 電源投入時の状態設定(P.30)	

@SLM	キーロックモードの設定	
コマンド書式	@SLM, channel, menu, preset load <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@SLM, channel, menu, preset load <input type="checkbox"/>	
パラメータ	channel : チャンネルセレクトキー menu : メニューキー preset load : プリセットメモリ読み出しキー 0 = キーロック OFF ( ※初期値 ), 1 = キーロック ON	
実行例	送 @SLM, 1, 0, 0 <input type="checkbox"/> 受 @SLM, 1, 0, 0 <input type="checkbox"/>	チャンネルセレクトキーをキーロック状態にする。 正常終了。
関連項目	6.7.1 キーロック設定 @GLM キーロックモードの取得(P.30)	

@GLM	キーロックモードの取得	
コマンド書式	@GLM <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@GLM, channel, menu, preset load <input type="checkbox"/>	
パラメータ	channel : チャンネルセレクトキー menu : メニューキー preset load : プリセットメモリ読み出しキー 0 = キーロック OFF ( ※初期値 ), 1 = キーロック ON	
実行例	送 @GLM <input type="checkbox"/> 受 @GLM, 1, 0, 0 <input type="checkbox"/>	キーロック設定の状態を取得する。 チャンネルセレクトキーがキーロック状態。
関連項目	6.7.1 キーロック設定 @SLM キーロックモードの設定(P.30)	

<b>@SBZ</b>	<b>ブザー音設定</b>	
コマンド書式	@SBZ, bz [↵]	
返り値書式	@SBZ, bz [↵]	
パラメータ	bz : ブザー音設定 0 = OFF, 1 = ON ( ※初期値 )	
実行例	送 @SBZ, 1 [↵] 受 @SBZ, 1 [↵]	ブザー音を ON に設定する。 正常終了。
関連項目	6.7.3 ブザー音設定 @GBZ ブザー音設定取得(P.31)	

<b>@GBZ</b>	<b>ブザー音設定取得</b>	
コマンド書式	@GBZ [↵]	
返り値書式	@GBZ, bz [↵]	
パラメータ	bz : ブザー音設定 0 = OFF, 1 = ON ( ※初期値 )	
実行例	送 @GBZ [↵] 受 @GBZ, 1 [↵]	ブザー音設定状態を取得する。 ブザー音 ON。
関連項目	6.7.3 ブザー音設定 @SBZ ブザー音設定(P.31)	

<b>@SBR</b>	<b>WEB ブラウザ自動更新時間設定</b>	
コマンド書式	@SBR, time [↵]	
返り値書式	@SBR, time [↵]	
パラメータ	time : WEB ブラウザ自動更新時間 ( ※初期値 0[sec] ) 0, 5, 10, 15, 20, 25, 30, 35, 40, 45, 50, 55, 60, 65, 70, 75, 80, 85, 90, 95, 100 [sec]	
実行例	送 @SBR, 30 [↵] 受 @SBR, 30 [↵]	WEB ブラウザ自動更新時間を 30[sec] に設定する。 正常終了。
関連項目	6.7.6 WEB ブラウザ自動更新時間設定 @GBR WEB ブラウザ自動更新時間取得 (P.31)	

<b>@GBR</b>	<b>WEB ブラウザ自動更新時間取得</b>	
コマンド書式	@GBR [↵]	
返り値書式	@GBR, time [↵]	
パラメータ	time : WEB ブラウザ自動更新時間 ( ※初期値 0[sec] ) 0, 5, 10, 15, 20, 25, 30, 35, 40, 45, 50, 55, 60, 65, 70, 75, 80, 85, 90, 95, 100 [sec]	
実行例	送 @GBR [↵] 受 @GBR, 30 [↵]	WEB ブラウザ自動更新時間を取得する。 30[sec]。
関連項目	6.7.6 WEB ブラウザ自動更新時間設定 @SBR WEB ブラウザ自動更新時間設定 (P.31)	

@SBP	WEB ブラウザパスワードロック機能設定		
コマンド書式	@SBP, <i>on/off</i> , <i>pass</i> , <i>new pass</i> ☐		
返り値書式	@SBP, <i>on/off</i> , <i>pass</i> , <i>new pass</i> ☐		
パラメータ	<i>on/off</i> : WEB ブラウザロック機能設定、解除 0 = OFF, 1 = ON		
	<i>pass</i> : 現在設定されているパスワード ASCIIコードの、20、30~39、41~5A、61~7Aの中から最大10文字まで可能。 OFF→ONに設定する場合は省略。		
	<i>new pass</i> : 新しく設定するパスワード ASCIIコードの、20、30~39、41~5A、61~7Aの中から最大10文字まで可能。 パスワードをOFFに設定する場合は省略。 ※全てスペース(0x20)での設定はできません。		
実行例	送	@SBP, 1, IDK, IDK1234 ☐	パスワードの変更。
	受	@SBP, 1, IDK, IDK1234 ☐	現在設定されているパスワード "IDK"。 新しいパスワード "IDK1234"。
	送	@SBP, 1, IDK ☐	ブラウザロック機能を OFF→ON に設定。
	受	@SBP, 1, IDK ☐	新しいパスワード "IDK"。
	送	@SBP, 0, IDK ☐	ブラウザロック機能を ON→OFF に設定。
受	@SBP, 0, IDK ☐	現在設定されているパスワード "IDK"。	
送	@SBP, 0, IDK ☐	パスワードの認証に失敗。	
受	@ERR, 5 ☐		
関連項目	6.7.7 WEB ブラウザパスワードロック機能設定 @GBP WEB ブラウザパスワードロック機能 (P. 32)		

@GBP	WEB ブラウザパスワードロック機能取得		
コマンド書式	@GBP ☐		
返り値書式	@GBP, <i>pass</i> ☐		
パラメータ	<i>pass</i> : パスワード設定状態 0 = OFF, 1 = ON ( ※初期値 )		
実行例	送	@GBP ☐	WEB ブラウザパスワード設定状態を取得する。
	受	@GBP, 1 ☐	WEB ブラウザパスワード機能 ON。
関連項目	6.7.7 WEB ブラウザパスワードロック機能設定 @SBP WEB ブラウザパスワードロック機能設定(P. 32)		

@SAL	アラームコネクタ設定	
コマンド書式	@SAL, alm <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@SAL, alm <input type="checkbox"/>	
パラメータ	alm : アラームコネクタ設定 0 = OFF, 1 = ON ( ※初期値 )	
実行例	送 @SAL, 1 <input type="checkbox"/> 受 @SAL, 1 <input type="checkbox"/>	アラームのコネクタ設定を ON に設定する。 正常終了。
関連項目	6.7.8 アラームコネクタ設定 @GAL アラームコネクタ取得 (P.33)	

@GAL	アラームコネクタ取得	
コマンド書式	@GAL, alm <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@GAL, alm <input type="checkbox"/>	
パラメータ	alm : アラームコネクタの設定取得 0 = OFF, 1 = ON ( ※初期値 )	
実行例	送 @GAL <input type="checkbox"/> 受 @GAL, 1 <input type="checkbox"/>	アラームコネクタの設定状態を取得する。 アラームコネクタ ON。
関連項目	6.7.8 アラームコネクタ設定 @SAL アラームコネクタ設定 (P.33)	

@ALM	アラームの状態取得	
コマンド書式	@ALM <input type="checkbox"/>	
返り値書式	@ALM, alm <input type="checkbox"/>	
パラメータ	alm : アラームの状態 0 = 異常なし, 1 = 異常あり ( ※初期値 )	
実行例	送 @ALM <input type="checkbox"/> 受 @ALM, 1 <input type="checkbox"/>	アラームの状態取得。 本機に異常あり。
関連項目	5.4 エラー監視機能	

@LOG	エラーの状態取得	
コマンド書式	@LOG [↵]	
返り値書式	@LOG, <i>errnum, num_1,num_2 . . . num_19, num_20</i> [↵]	
パラメータ	<i>errnum</i> : エラーの数 0~20 <i>errnum_1-20</i> : エラー番号 1~20 *エラー番号については、5.4 エラー監視機能(参照: ユーザーズガイド) エラー番号対応表を参照ください	
実行例	送 @LOG [↵] 受 @LOG, 2, 1, 10 [↵]	エラーの状態取得。 エラーの数 2 No.1:+7.5V 筐体 電源ユニット POWER UNIT 1 エラー No.10: 出力ボード 2 (RGB:17ch~32ch) エラー
関連項目	5.4 エラー監視機能	

@ALC	エラーリセット	
コマンド書式	@ALC [↵]	
返り値書式	@ALC [↵]	
実行例	送 @ALC [↵] 受 @ALC [↵]	エラーのリセットを行う。 リセット完了。
関連項目	6.7.9 エラーリセット	
注意事項	エラーを検出した場合、エラーリセットを行わない限りエラーの内容が消えませんのでご注意ください。	

@GIV	バージョン情報取得	
コマンド書式	@GIV [↵]	
返り値書式	@GIV, <i>id, ver, in, out</i> [↵]	
パラメータ	<i>id</i> : 製品型番 <i>ver</i> : ファームウェアバージョン <i>in</i> : 入力系統数 <i>out</i> : 出力系統数	
実行例	送 @GIV [↵] 受 @GIV, MRX-6464-A, 1.00, 64, 64 [↵]	送信コマンド 返り値
関連項目	6.7.10 バージョン情報表示	

## 3.2 OPTION1 コマンドについて

### 3.2.1 コマンド概要

コマンドはコマンドを意味する半角英字(大文字あるいは小文字)またはパラメータ(半角数字)からなります。(コマンドによっては複数のパラメータを指定可能なものや、パラメータの必要ないものがあります。)

コマンドの最後にデリミタを送信することにより処理を実行します。

例 : s, 1☐

「,」は、コマンドとパラメータおよびパラメータ間の区切り文字でカンマ(16進表記の2C)を表します。

☐は、デリミタ(CR で 16 進表記の 0D)を表します。

無効なコマンドおよびパラメータを入力した場合、コマンドは破棄されます。

#### ■コマンドの例

##### ① 単一のクロスポイントを切り換えるコマンド

パラメータをカンマで区切って送信します。

例 : 1, 3☐ ←INPUT1 を OUTPUT3 にセットします。

例 : q, 3☐ ←OUTPUT3 を OFF にセットします。

##### ② 複数のクロスポイントを切り換えるコマンド

パラメータをカンマとセミコロンで区切って送信します。

例 : 1, 3; 2, 4☐ ←INPUT1 を OUTPUT3 に、INPUT2 を OUTPUT4 にセットします。

例 : 1, r☐ ←INPUT1 を OUTPUT1 から 64 にセットします。

## 3.2.2 コマンド一覧

コマンド	機能	詳細ページ
なし	クロスポイント設定(チャンネル切換)	37
z	指定した出力のクロスポイント取得	38
wva	映像&音声クロスポイント取得	39
w	映像クロスポイント取得	40
s	クロスポイントの保存	41
t	クロスポイントの呼出	41
y	プリセットメモリのクロスポイント取得	42
kl	フロントパネル キーロック	43
ku	フロントパネル キーロック解除	43
ky	フロントパネル キーロック状態取得	43
mem	現在のクロスポイント状態と同一内容のプリセットメモリ番号取得	43

## 3.2.3 コマンド詳細

なし	クロスポイント設定(チャンネル切換)		
コマンド書式	<i>input_1, output_1</i> (; <i>input_2, output_2</i> ...) 		
返り値書式	なし		
パラメータ	<p><i>input_1-64</i> : 入力コネクタ</p> <p>q = OFF,  0 = OFF,    1 = INPUT1,    2 = INPUT2,    3 = INPUT3,    4 = INPUT4,  5 = INPUT5,    6 = INPUT6,    7 = INPUT7,    8 = INPUT8,    9 = INPUT9,  10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14,  15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19,  20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24,  25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29,  30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34,  35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39,  40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44,  45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49,  50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54,  55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59,  60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64</p> <hr/> <p><i>output_1-64</i> : 出力コネクタ</p> <p>r = 全出力,  1 = OUTPUT1,    2 = OUTPUT2,    3 = OUTPUT3,    4 = OUTPUT4,    5 = OUTPUT5,  6 = OUTPUT6,    7 = OUTPUT7,    8 = OUTPUT8,    9 = OUTPUT9,    10 = OUTPUT10,  11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14, 15 = OUTPUT15,  16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19, 20 = OUTPUT20,  21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24, 25 = OUTPUT25,  26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29, 30 = OUTPUT30,  31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OUTPUT34, 35 = OUTPUT35,  36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OUTPUT39, 40 = OUTPUT40,  41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OUTPUT43, 44 = OUTPUT44, 45 = OUTPUT45,  46 = OUTPUT46, 47 = OUTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49, 50 = OUTPUT50,  51 = OUTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54, 55 = OUTPUT55,  56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OUTPUT59, 60 = OUTPUT60,  61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OUTPUT63, 64 = OUTPUT64</p>		
実行例	送 受	1, 3 	出力 OUTPUT3 に入力 IN1 を選択する。
	送 受	q, 003 	出力 OUTPUT3 を OFF にする。003 や 03 でも動作可能。
	送 受	5, r 	全出力に入力 INPUT5 を選択する。
	送 受	4, 1;3, 2;2, 3 	セミコロン";"で連結し、複数のチャンネルを一括で変更します。

z	指定した出力のクロスポイント取得		
コマンド書式	z output 		
返り値書式	input_v / input_a 		
返り値書式	なし		
パラメータ	<p><i>output</i> : 出力コネクタ</p> <p>1 = OUTPUT1, 2 = OUTPUT2, 3 = OUTPUT3, 4 = OUTPUT4, 5 = OUTPUT5,  6 = OUTPUT6, 7 = OUTPUT7, 8 = OUTPUT8, 9 = OUTPUT9, 10 = OUTPUT10,  11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14, 15 = OUTPUT15,  16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19, 20 = OUTPUT20,  21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24, 25 = OUTPUT25,  26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29, 30 = OUTPUT30,  31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OUTPUT34, 35 = OUTPUT35,  36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OUTPUT39, 40 = OUTPUT40,  41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OUTPUT43, 44 = OUTPUT44, 45 = OUTPUT45,  46 = OUTPUT46, 47 = OUTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49, 50 = OUTPUT50,  51 = OUTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54, 55 = OUTPUT55,  56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OUTPUT59, 60 = OUTPUT60,  61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OUTPUT63, 64 = OUTPUT64</p> <hr/> <p><i>input_v</i> : 映像入力  <i>input_a</i> : 音声入力</p> <p>000 = OFF,  001 = INPUT1, 002 = INPUT2, 003 = INPUT3, 004 = INPUT4, 005 = INPUT5,  006 = INPUT6, 007 = INPUT7, 008 = INPUT8, 009 = INPUT9, 010 = INPUT10,  011 = INPUT11, 012 = INPUT12, 013 = INPUT13, 014 = INPUT14, 015 = INPUT15,  016 = INPUT16, 017 = INPUT17, 018 = INPUT18, 019 = INPUT19, 020 = INPUT20,  021 = INPUT21, 022 = INPUT22, 023 = INPUT23, 024 = INPUT24, 025 = INPUT25,  026 = INPUT26, 027 = INPUT27, 028 = INPUT28, 029 = INPUT29, 030 = INPUT30,  031 = INPUT31, 032 = INPUT32, 033 = INPUT33, 034 = INPUT34, 035 = INPUT35,  036 = INPUT36, 037 = INPUT37, 038 = INPUT38, 039 = INPUT39, 040 = INPUT40,  041 = INPUT41, 042 = INPUT42, 043 = INPUT43, 044 = INPUT44, 045 = INPUT45,  046 = INPUT46, 047 = INPUT47, 048 = INPUT48, 049 = INPUT49, 050 = INPUT50,  051 = INPUT51, 052 = INPUT52, 053 = INPUT53, 054 = INPUT54, 055 = INPUT55,  056 = INPUT56, 057 = INPUT57, 058 = INPUT58, 059 = INPUT59, 060 = INPUT60,  061 = INPUT61, 062 = INPUT62, 063 = INPUT63, 064 = INPUT64</p>		
実行例	送 受	z1  006/006 	コマンド送信。 状態取得 (OUTPUT1 に INPUT6 が選択されている)。
	送 受	z002  004/004 	コマンド送信。z002 や z02 でも動作可能。 状態取得 (OUTPUT2 に映像 INPUT4 音声 INPUT4 が選択されている)。
注意事項	映像&音声/映像/音声のモードに拘わらず、映像&音声の状態を戻します。		



w	映像クロスポイント取得	
コマンド書式	w <input type="checkbox"/>	
返り値書式	v_1; v_2; v_3; ... v_62; v_63; v_64 <input type="checkbox"/>	
パラメータ	v_1-64 : 映像出力 ( OUTPUT1 ~ OUTPUT64 ) 000 = OFF, 001 = INPUT1, 002 = INPUT2, 003 = INPUT3, 004 = INPUT4, 005 = INPUT5, 006 = INPUT6, 007 = INPUT7, 008 = INPUT8, 009 = INPUT9, 010 = INPUT10, 011 = INPUT11, 012 = INPUT12, 013 = INPUT13, 014 = INPUT14, 015 = INPUT15, 016 = INPUT16, 017 = INPUT17, 018 = INPUT18, 019 = INPUT19, 020 = INPUT20, 021 = INPUT21, 022 = INPUT22, 023 = INPUT23, 024 = INPUT24, 025 = INPUT25, 026 = INPUT26, 027 = INPUT27, 028 = INPUT28, 029 = INPUT29, 030 = INPUT30, 031 = INPUT31, 032 = INPUT32, 033 = INPUT33, 034 = INPUT34, 035 = INPUT35, 036 = INPUT36, 037 = INPUT37, 038 = INPUT38, 039 = INPUT39, 040 = INPUT40, 041 = INPUT41, 042 = INPUT42, 043 = INPUT43, 044 = INPUT44, 045 = INPUT45, 046 = INPUT46, 047 = INPUT47, 048 = INPUT48, 049 = INPUT49, 050 = INPUT50, 051 = INPUT51, 052 = INPUT52, 053 = INPUT53, 054 = INPUT54, 055 = INPUT55, 056 = INPUT56, 057 = INPUT57, 058 = INPUT58, 059 = INPUT59, 060 = INPUT60, 061 = INPUT61, 062 = INPUT62, 063 = INPUT63, 064 = INPUT64	
実行例	送受 w <input type="checkbox"/> 000:001:008:007:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001; 001:001:001:001:001:001:001:001 <input type="checkbox"/>	コマンド送信。 状態取得。
注意事項	映像&音声/映像/音声のモードに拘わらず、映像の状態を戻します。	

<b>s</b>	<b>クロスポイントの保存</b>
コマンド書式	<b>s, preset</b> 
返り値書式	なし
パラメータ	<i>preset</i> : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 )
注意事項	現在のクロスポイントがプリセットメモリに保存されます。 プリセットメモリの上書き保存 ( 入出力チャンネル設定保存 ) (P.27) と同等の動作をします。

<b>t</b>	<b>クロスポイントの呼出</b>
コマンド書式	<b>t, preset</b> 
返り値書式	なし
パラメータ	<i>preset</i> : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 )
注意事項	プリセットメモリに保存されているクロスポイントを設定します。 プリセットメモリの読み出し ( 入出力チャンネル設定読み出し ) (P. 27) と同等の動作をします。



kl	フロントパネル キーロック
コマンド書式	kl [ ] ※ l = 小文字のL
返り値書式	なし
パラメータ	なし

ku	フロントパネル キーロック解除
コマンド書式	ku [ ]
返り値書式	なし
パラメータ	なし

ky	フロントパネル キーロック状態取得	
コマンド書式	ky [ ]	
返り値書式	lock [ ]	
パラメータ	lock : キーロック状態 FREE = キーロックなし LOCK = キーロック中	
実行例	送 ky [ ]	コマンド送信。
	受 FREE [ ]	状態取得 (キーロックなし)。
	送 ky [ ]	コマンド送信。
	受 LOCK [ ]	状態取得 (キーロック中)。

mem	現在のクロスポイント状態と同一内容のプリセットメモリ番号取得	
コマンド書式	mem [ ]	
返り値書式	video /audio [ ]	
パラメータ	video : 映像チャンネル audio : 音声チャンネル 000 = なし 001~032 = クロスポイントと一致するプリセットメモリ番号	
実行例	送 mem [ ]	コマンド送信。
	受 000/000 [ ]	クロスポイントと一致するプリセットメモリ番号がありません。
	送 mem [ ]	コマンド送信。
	受 001/001 [ ]	現在の映像チャンネルのクロスポイントとプリセットメモリ1の映像チャンネルのクロスポイントが一致。
注意事項	複数のメモリ番号が一致する場合、小さい方の番号を戻します。	

### 3.3 OPTION2 コマンドについて

#### 3.3.1 コマンド概要

コマンドはコマンドを意味する半角英字(大文字)とそれに続くパラメータ(半角数字)からなります。(コマンドによっては複数のパラメータを指定可能なものや、パラメータの必要ないものがあります。)

コマンドの最後にデリミタを送信することにより処理を実行します。

例 : A3 $\square$

$\square$  は、デリミタ(CR で 16 進表記の 0D)を表します。

#### ■コマンドの例

##### ① 本機の設定を変更するコマンド

コマンドとパラメータを繋げて送信します。(コマンドによっては複数のパラメータを指定可能なものがあります)コマンドが正常に処理されると、#を送り返します。

例 : A1 $\square$  ←送信コマンド  
# $\square$  ←本機からの返り値

##### ② 複数のクロスポイントを切り換えるコマンド

パラメータをカンマで区切って送信します。

例 : X1=1, X2=2 $\square$  ←INPUT1 を OUTPUT1 に、INPUT2 を OUTPUT2 にセットします。

##### ③ 本機の設定を受信するコマンド

コマンドを送信します。コマンドが正常に処理されると、現在の設定を送り返します。(コマンドによっては複数のパラメータを返すものがあります)

例 : P $\square$  ←送信コマンド  
001;002;003;004...060;061;062;063;064# $\square$  ←本機からの返り値

コマンドを正常に処理された場合返り値の最後に"#"が返ります。

##### ④ エラーコマンド

未定義のコマンドやパラメータに誤りがある場合などは、エラーコマンドを送り返します。

例 : A65 $\square$  ←送信コマンド(この例ではパラメータに誤りがあります)  
! $\square$  ←本機からのエラーコマンド

例 : D $\square$  ←送信コマンド(この例ではコマンドに誤りがあります)  
? $\square$  ←本機からのエラーコマンド

## 3.3.2 コマンド一覧

コマンド	機能	詳細ページ
A	全チャンネル出力設定	46
B	全チャンネル出力設定	46
X	映像チャンネル切換	47
Y	映像チャンネル切換	48
P	入出力チャンネル取得	49
Q	入出力チャンネル取得	50
S	クロスポイントの保存	51
L	クロスポイントの呼出	51
W	プリセットメモリのクロスポイント取得	52
K	フロントパネル キーロック設定 フロントパネル キーロック状態取得	53
V	アラームの状態取得	53

## 3.3.3 コマンド詳細

A	全チャンネル出力設定		
コマンド書式	A input [ ]		
返り値書式	# [ ]		
パラメータ	input : 入力コネクタ 0 = OFF, 1 = INPUT1, 2 = INPUT2, 3 = INPUT3, 4 = INPUT4, 5 = INPUT5, 6 = INPUT6, 7 = INPUT7, 8 = INPUT8, 9 = INPUT9, 10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14, 15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19, 20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24, 25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29, 30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34, 35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39, 40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44, 45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49, 50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54, 55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59, 60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64		
実行例	送	A3 [ ]	全出力に入力 INPUT3 を選択する。
	受	# [ ]	正常終了。

B	全チャンネル出力設定		
コマンド書式	B input [ ]		
返り値書式	# [ ]		
パラメータ	input : 入力コネクタ 0 = OFF, 1 = INPUT1, 2 = INPUT2, 3 = INPUT3, 4 = INPUT4, 5 = INPUT5, 6 = INPUT6, 7 = INPUT7, 8 = INPUT8, 9 = INPUT9, 10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14, 15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19, 20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24, 25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29, 30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34, 35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39, 40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44, 45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49, 50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54, 55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59, 60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64		
実行例	送	B3 [ ]	全出力に入力 INPUT3 を選択する。
	受	# [ ]	正常終了。

X	映像チャンネル切換						
コマンド書式	X <i>output_1= input_1(, output_2= input_2, . . . , output_64= input_64)</i> [↵]						
返り値書式	#[↵]						
パラメータ	<p><i>output_1-64</i> : 出力コネクタ</p> <p>1 = OUTPUT1, 2 = OUTPUT2, 3 = OUTPUT3, 4 = OUTPUT4, 5 = OUTPUT5,  6 = OUTPUT6, 7 = OUTPUT7, 8 = OUTPUT8, 9 = OUTPUT9, 10 = OUTPUT10,  11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14, 15 = OUTPUT15,  16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19, 20 = OUTPUT20,  21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24, 25 = OUTPUT25,  26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29, 30 = OUTPUT30,  31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OUTPUT34, 35 = OUTPUT35,  36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OUTPUT39, 40 = OUTPUT40,  41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OUTPUT43, 44 = OUTPUT44, 45 = OUTPUT45,  46 = OUTPUT46, 47 = OUTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49, 50 = OUTPUT50,  51 = OUTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54, 55 = OUTPUT55,  56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OUTPUT59, 60 = OUTPUT60,  61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OUTPUT63, 64 = OUTPUT64</p> <hr/> <p><i>input_1-64</i> : 入力コネクタ</p> <p>0 = OFF, 1 = INPUT1, 2 = INPUT2, 3 = INPUT3, 4 = INPUT4,  5 = INPUT5, 6 = INPUT6, 7 = INPUT7, 8 = INPUT8, 9 = INPUT9,  10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14,  15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19,  20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24,  25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29,  30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34,  35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39,  40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44,  45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49,  50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54,  55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59,  60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64</p>						
実行例	<table border="0"> <tr> <td style="border-right: 1px dashed black; padding-right: 5px;">送</td> <td style="border-right: 1px dashed black; padding-right: 5px;">X3=1 [↵]</td> <td>出力 OUTPUT3 に入力 INPUT1 を選択する。</td> </tr> <tr> <td style="border-right: 1px dashed black; padding-right: 5px;">受</td> <td style="border-right: 1px dashed black; padding-right: 5px;">#[↵]</td> <td>正常終了。</td> </tr> </table>	送	X3=1 [↵]	出力 OUTPUT3 に入力 INPUT1 を選択する。	受	#[↵]	正常終了。
送	X3=1 [↵]	出力 OUTPUT3 に入力 INPUT1 を選択する。					
受	#[↵]	正常終了。					

Y	映像チャンネル切換
コマンド書式	Y output_1= input_1(, output_2= input_2, . . . , output_64= input_64) [↵]
返り値書式	# [↵]
パラメータ	<p>output_1-64 : 出力コネクタ</p> <p>1 = OUTPUT1, 2 = OUTPUT2, 3 = OUTPUT3, 4 = OUTPUT4, 5 = OUTPUT5,  6 = OUTPUT6, 7 = OUTPUT7, 8 = OUTPUT8, 9 = OUTPUT9, 10 = OUTPUT10,  11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14, 15 = OUTPUT15,  16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19, 20 = OUTPUT20,  21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24, 25 = OUTPUT25,  26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29, 30 = OUTPUT30,  31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OUTPUT34, 35 = OUTPUT35,  36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OUTPUT39, 40 = OUTPUT40,  41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OUTPUT43, 44 = OUTPUT44, 45 = OUTPUT45,  46 = OUTPUT46, 47 = OUTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49, 50 = OUTPUT50,  51 = OUTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54, 55 = OUTPUT55,  56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OUTPUT59, 60 = OUTPUT60,  61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OUTPUT63, 64 = OUTPUT64</p> <hr/> <p>input_1-64 : 入力コネクタ</p> <p>0 = OFF, 1 = INPUT1, 2 = INPUT2, 3 = INPUT3, 4 = INPUT4,  5 = INPUT5, 6 = INPUT6, 7 = INPUT7, 8 = INPUT8, 9 = INPUT9,  10 = INPUT10, 11 = INPUT11, 12 = INPUT12, 13 = INPUT13, 14 = INPUT14,  15 = INPUT15, 16 = INPUT16, 17 = INPUT17, 18 = INPUT18, 19 = INPUT19,  20 = INPUT20, 21 = INPUT21, 22 = INPUT22, 23 = INPUT23, 24 = INPUT24,  25 = INPUT25, 26 = INPUT26, 27 = INPUT27, 28 = INPUT28, 29 = INPUT29,  30 = INPUT30, 31 = INPUT31, 32 = INPUT32, 33 = INPUT33, 34 = INPUT34,  35 = INPUT35, 36 = INPUT36, 37 = INPUT37, 38 = INPUT38, 39 = INPUT39,  40 = INPUT40, 41 = INPUT41, 42 = INPUT42, 43 = INPUT43, 44 = INPUT44,  45 = INPUT45, 46 = INPUT46, 47 = INPUT47, 48 = INPUT48, 49 = INPUT49,  50 = INPUT50, 51 = INPUT51, 52 = INPUT52, 53 = INPUT53, 54 = INPUT54,  55 = INPUT55, 56 = INPUT56, 57 = INPUT57, 58 = INPUT58, 59 = INPUT59,  60 = INPUT60, 61 = INPUT61, 62 = INPUT62, 63 = INPUT63, 64 = INPUT64</p>
実行例	送 Y3=1 [↵] 出力 OUTPUT3 に入力 INPUT1 を選択する。 受 # [↵] 正常終了。

P	入出力チャンネル取得	
コマンド書式	P (output) [ ]	
返り値書式	v_1(;v_2;v_3; ... v_62;v_63;v_64)# [ ]	
パラメータ	<p><i>output</i> : 出力コネクタ</p> <p>1 = OUTPUT1, 2 = OUTPUT2, 3 = OUTPUT3, 4 = OUTPUT4, 5 = OUTPUT5,  6 = OUTPUT6, 7 = OUTPUT7, 8 = OUTPUT8, 9 = OUTPUT9, 10 = OUTPUT10,  11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14, 15 = OUTPUT15,  16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19, 20 = OUTPUT20,  21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24, 25 = OUTPUT25,  26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29, 30 = OUTPUT30,  31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OUTPUT34, 35 = OUTPUT35,  36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OUTPUT39, 40 = OUTPUT40,  41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OUTPUT43, 44 = OUTPUT44, 45 = OUTPUT45,  46 = OUTPUT46, 47 = OUTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49, 50 = OUTPUT50,  51 = OUTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54, 55 = OUTPUT55,  56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OUTPUT59, 60 = OUTPUT60,  61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OUTPUT63, 64 = OUTPUT64</p> <p><i>v_1-64</i> : 入力コネクタ</p> <p>000 = OFF,  001 = INPUT1, 002 = INPUT2, 003 = INPUT3, 004 = INPUT4, 005 = INPUT5,  006 = INPUT6, 007 = INPUT7, 008 = INPUT8, 009 = INPUT9, 010 = INPUT10,  011 = INPUT11, 012 = INPUT12, 013 = INPUT13, 014 = INPUT14, 015 = INPUT15,  016 = INPUT16, 017 = INPUT17, 018 = INPUT18, 019 = INPUT19, 020 = INPUT20,  021 = INPUT21, 022 = INPUT22, 023 = INPUT23, 024 = INPUT24, 025 = INPUT25,  026 = INPUT26, 027 = INPUT27, 028 = INPUT28, 029 = INPUT29, 030 = INPUT30,  031 = INPUT31, 032 = INPUT32, 033 = INPUT33, 034 = INPUT34, 035 = INPUT35,  036 = INPUT36, 037 = INPUT37, 038 = INPUT38, 039 = INPUT39, 040 = INPUT40,  041 = INPUT41, 042 = INPUT42, 043 = INPUT43, 044 = INPUT44, 045 = INPUT45,  046 = INPUT46, 047 = INPUT47, 048 = INPUT48, 049 = INPUT49, 050 = INPUT50,  051 = INPUT51, 052 = INPUT52, 053 = INPUT53, 054 = INPUT54, 055 = INPUT55,  056 = INPUT56, 057 = INPUT57, 058 = INPUT58, 059 = INPUT59, 060 = INPUT60,  061 = INPUT61, 062 = INPUT62, 063 = INPUT63, 064 = INPUT64</p>	
実行例	<p>送 P1 [ ]</p> <p>受 001# [ ]</p>	<p>コマンド送信。  状態取得(OUTPUT1 に INPUT1 が  選択されている)。</p>
	<p>送 P [ ]</p> <p>受 000:001;008:007;001;001;001;001;001;001;001;001;001;  001:001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;  001:001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;  001:001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;  001:001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;  001:001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001# [ ]</p>	<p>コマンド送信。  パラメータを省略すると、全出力  の設定を取得します。</p>

Q	入出力チャンネル取得		
コマンド書式	Q (output) <input type="checkbox"/>		
返り値書式	v_1(;v_2;v_3; ... v_62;v_63;v_64)# <input type="checkbox"/>		
パラメータ	<p><i>output</i> : 出力コネクタ</p> <p>1 = OUTPUT1, 2 = OUTPUT2, 3 = OUTPUT3, 4 = OUTPUT4, 5 = OUTPUT5,          6 = OUTPUT6, 7 = OUTPUT7, 8 = OUTPUT8, 9 = OUTPUT9, 10 = OUTPUT10,          11 = OUTPUT11, 12 = OUTPUT12, 13 = OUTPUT13, 14 = OUTPUT14, 15 = OUTPUT15,          16 = OUTPUT16, 17 = OUTPUT17, 18 = OUTPUT18, 19 = OUTPUT19, 20 = OUTPUT20,          21 = OUTPUT21, 22 = OUTPUT22, 23 = OUTPUT23, 24 = OUTPUT24, 25 = OUTPUT25,          26 = OUTPUT26, 27 = OUTPUT27, 28 = OUTPUT28, 29 = OUTPUT29, 30 = OUTPUT30,          31 = OUTPUT31, 32 = OUTPUT32, 33 = OUTPUT33, 34 = OUTPUT34, 35 = OUTPUT35,          36 = OUTPUT36, 37 = OUTPUT37, 38 = OUTPUT38, 39 = OUTPUT39, 40 = OUTPUT40,          41 = OUTPUT41, 42 = OUTPUT42, 43 = OUTPUT43, 44 = OUTPUT44, 45 = OUTPUT45,          46 = OUTPUT46, 47 = OUTPUT47, 48 = OUTPUT48, 49 = OUTPUT49, 50 = OUTPUT50,          51 = OUTPUT51, 52 = OUTPUT52, 53 = OUTPUT53, 54 = OUTPUT54, 55 = OUTPUT55,          56 = OUTPUT56, 57 = OUTPUT57, 58 = OUTPUT58, 59 = OUTPUT59, 60 = OUTPUT60,          61 = OUTPUT61, 62 = OUTPUT62, 63 = OUTPUT63, 64 = OUTPUT64</p> <p><i>v_1-64</i> : 入力コネクタ</p> <p>000 = OFF,          001 = INPUT1, 002 = INPUT2, 003 = INPUT3, 004 = INPUT4, 005 = INPUT5,          006 = INPUT6, 007 = INPUT7, 008 = INPUT8, 009 = INPUT9, 010 = INPUT10,          011 = INPUT11, 012 = INPUT12, 013 = INPUT13, 014 = INPUT14, 015 = INPUT15,          016 = INPUT16, 017 = INPUT17, 018 = INPUT18, 019 = INPUT19, 020 = INPUT20,          021 = INPUT21, 022 = INPUT22, 023 = INPUT23, 024 = INPUT24, 025 = INPUT25,          026 = INPUT26, 027 = INPUT27, 028 = INPUT28, 029 = INPUT29, 030 = INPUT30,          031 = INPUT31, 032 = INPUT32, 033 = INPUT33, 034 = INPUT34, 035 = INPUT35,          036 = INPUT36, 037 = INPUT37, 038 = INPUT38, 039 = INPUT39, 040 = INPUT40,          041 = INPUT41, 042 = INPUT42, 043 = INPUT43, 044 = INPUT44, 045 = INPUT45,          046 = INPUT46, 047 = INPUT47, 048 = INPUT48, 049 = INPUT49, 050 = INPUT50,          051 = INPUT51, 052 = INPUT52, 053 = INPUT53, 054 = INPUT54, 055 = INPUT55,          056 = INPUT56, 057 = INPUT57, 058 = INPUT58, 059 = INPUT59, 060 = INPUT60,          061 = INPUT61, 062 = INPUT62, 063 = INPUT63, 064 = INPUT64</p>		
実行例	送	Q1 <input type="checkbox"/>	コマンド送信。 状態取得 (OUTPUT1 に INPUT1 が選択されている)。
	受	001 <input type="checkbox"/>	
	送	Q <input type="checkbox"/>	コマンド送信。 パラメータを省略すると、全出力の設定を取得します。
	受	000;001;008;007;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001;001;001;001# <input type="checkbox"/>	

S	クロスポイントの保存		
コマンド書式	S preset [n]		
返り値書式	#[n]		
パラメータ	preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 )		
注意事項	現在のクロスポイントがプリセットメモリに保存されます。 プリセットメモリの上書き保存 (入出力チャンネル設定保存) (P.27)と同等の動作をします。		
実行例	送	S1 [n]	現在の入出力チャンネル設定を プリセットメモリ 1 に保存する。
	受	#[n]	正常終了。

L	クロスポイントの呼出		
コマンド書式	L preset [n]		
返り値書式	#[n]		
パラメータ	preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 )		
注意事項	プリセットメモリに保存されているクロスポイントを設定します。 プリセットメモリの読み出し (入出力チャンネル設定読み出し) (P. 27)と同等の動作をします。		
実行例	送	L3 [n]	プリセットメモリ 3 を呼び出す。
	受	#[n]	正常終了。

W	プリセットメモリのクロスポイント取得	
コマンド書式	W preset [↵]	
返り値書式	v_1 ; v_2 ; v_3 ; ... v_62 ; v_63 ; v_64 # [↵]	
パラメータ	<pre> preset : プリセットメモリ ( 1 ~ 32 = PRESET 1 ~ 32 ) v_1-64 : 映像出力 ( OUTPUT1 ~ OUTPUT64 ) 000 = OFF, 001 = INPUT1, 002 = INPUT2, 003 = INPUT3, 004 = INPUT4, 005 = INPUT5, 006 = INPUT6, 007 = INPUT7, 008 = INPUT8, 009 = INPUT9, 010 = INPUT10, 011 = INPUT11, 012 = INPUT12, 013 = INPUT13, 014 = INPUT14, 015 = INPUT15, 016 = INPUT16, 017 = INPUT17, 018 = INPUT18, 019 = INPUT19, 020 = INPUT20, 021 = INPUT21, 022 = INPUT22, 023 = INPUT23, 024 = INPUT24, 025 = INPUT25, 026 = INPUT26, 027 = INPUT27, 028 = INPUT28, 029 = INPUT29, 030 = INPUT30, 031 = INPUT31, 032 = INPUT32, 033 = INPUT33, 034 = INPUT34, 035 = INPUT35, 036 = INPUT36, 037 = INPUT37, 038 = INPUT38, 039 = INPUT39, 040 = INPUT40, 041 = INPUT41, 042 = INPUT42, 043 = INPUT43, 044 = INPUT44, 045 = INPUT45, 046 = INPUT46, 047 = INPUT47, 048 = INPUT48, 049 = INPUT49, 050 = INPUT50, 051 = INPUT51, 052 = INPUT52, 053 = INPUT53, 054 = INPUT54, 055 = INPUT55, 056 = INPUT56, 057 = INPUT57, 058 = INPUT58, 059 = INPUT59, 060 = INPUT60, 061 = INPUT61, 062 = INPUT62, 063 = INPUT63, 064 = INPUT64 </pre>	
実行例	<pre> 送 W1 [↵] 受 000;001;008;007;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001; 001;001;001;001;001;001;001;001# [↵] </pre>	<pre> コマンド送信。 状態取得。 </pre>

K	フロントパネル キーロック設定		
コマンド書式	K lock [↵]		
返り値書式	# [↵]		
パラメータ	lock : キーロック状態 0 = キーロック解除 1 = キーロック設定		
実行例	送	K1 [↵]	コマンド送信。
	受	# [↵]	キーロック設定。
	送	K0 [↵]	コマンド送信。
	受	# [↵]	キーロック解除。

K	フロントパネル キーロック状態取得		
コマンド書式	K [↵]		
返り値書式	lock # [↵]		
パラメータ	lock : キーロック状態 0 = キーロックなし 1 = キーロック中		
実行例	送	K [↵]	コマンド送信。
	受	0# [↵]	キーロックなし。
	送	K [↵]	コマンド送信。
	受	1# [↵]	キーロック中。

V	アラームの状態取得		
コマンド書式	V [↵]		
返り値書式	alm # [↵]		
パラメータ	alm : アラームの状態取得 0 = 異常無し, 1 = 異常あり		
実行例	送	V [↵]	アラームの状態取得。
	受	1# [↵]	本機に異常あり。



株式会社 アイ・ディ・ケイ  
TEL (046) 200-0764 FAX (046) 200-0765  
月曜～金曜 AM9:00～PM5:00

MRX-6464-A 取扱説明書 (コマンドガイド)  
発行日 2013 年 11 月 20 日 Ver.1.0.0

\* 本書は改善の為、事前の予告無く変更することがあります。  
\* 本書の無断転載を禁じます。