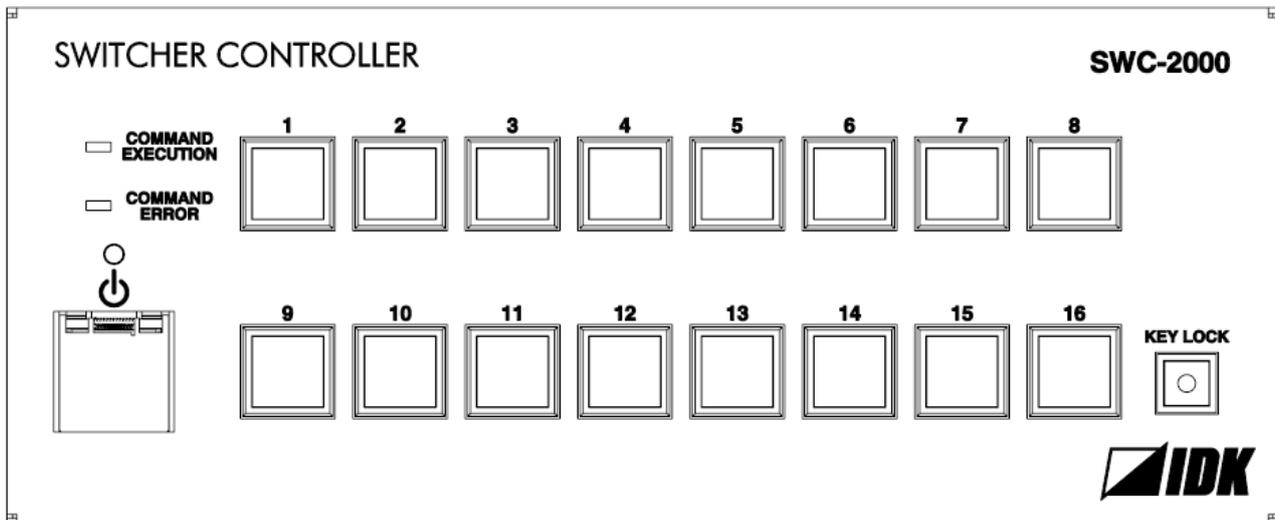


スイッチャ用リモートコントローラ

SWC-2000

<コマンドガイド>

取扱説明書 Ver.1.3.0



- 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活用いただくために、ご使用前に必ずこの取扱説明書をお読みください。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。

商標について

- PJLink 商標は、日本、米国その他の国や地域における登録又は出願商標です。
- その他、記載されている会社名、製品名は、各社の登録商標または商標です。
なお、本文中において、®マークや™マークを省略している場合があります。

この取扱説明書をお読みいただく前に

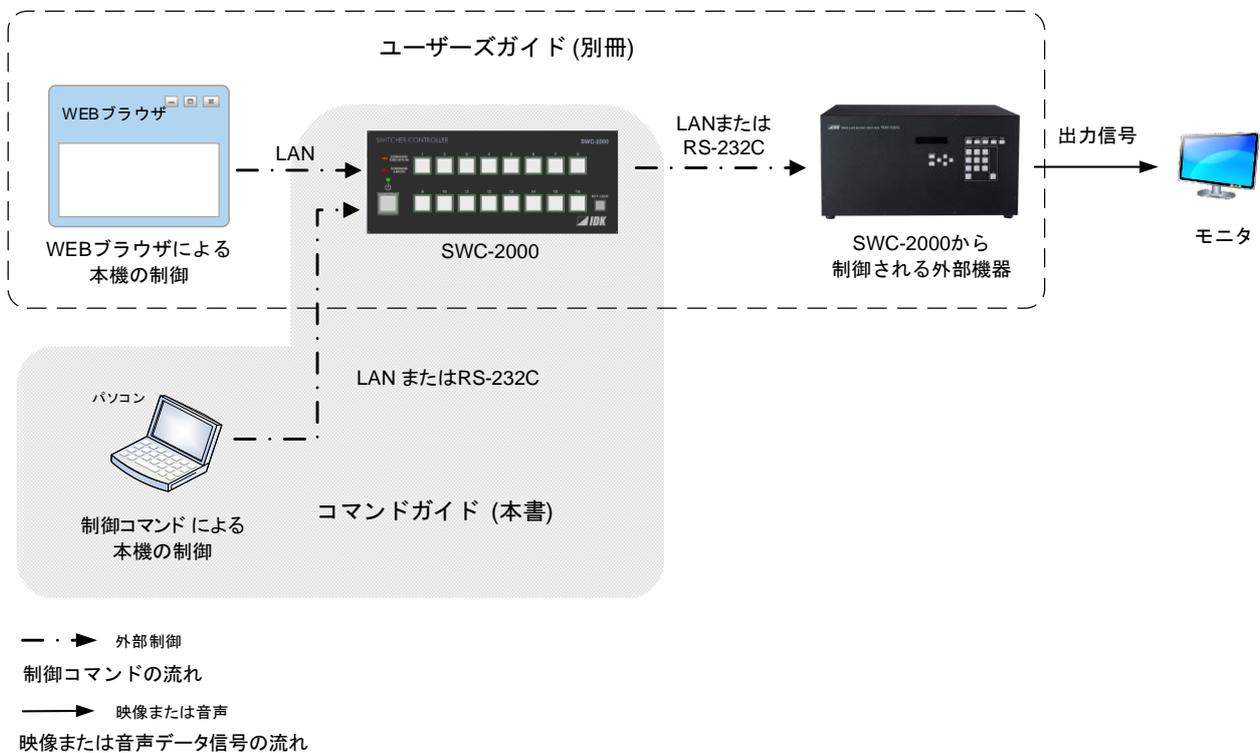
- この取扱説明書の無断転載を禁じます。
- お客様がお持ちの製品のバージョンによっては、この取扱説明書に記載される外観図や通信コマンドなどが、一部異なる場合がありますのでご了承ください。
- 取扱説明書は改善のため、事前の予告なく変更することがあります。最新の取扱説明書は、弊社のホームページからダウンロードすることができます。

www.idk.co.jp

取扱説明書の分冊構成

この取扱説明書は、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。なお、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。

本書は、SWC-2000 を外部から操作するとき使用するコマンドの説明書です。本書の説明は、以下の図の網掛けになっている範囲です。



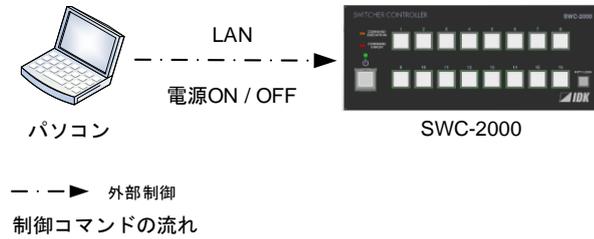
目次

1	通信コマンドを使ってできること	5
2	通信の設定と仕様	6
2.1	RS-232C 通信	6
2.1.1	RS-232C 通信のための設定手順	6
2.1.2	RS-232C コネクタ仕様	7
2.1.3	RS-232C 通信仕様	7
2.2	LAN 通信	8
2.2.1	LAN 通信のための設定手順	8
2.2.2	LAN コネクタ仕様	9
2.2.3	LAN 通信仕様	9
2.2.4	TCP-IP コネクション数の制限と解決策	10
3	コマンド	11
3.1	コマンド概要	11
3.2	コマンド一覧	12
3.3	コマンド詳細	13
3.3.1	エラーステータス	13
3.3.2	電源ボタンの設定	14
3.3.3	RS-232C 通信の設定	15
3.3.4	LAN 通信の設定	17
3.3.5	制御コマンド送信設定	21
3.3.6	その他設定	32

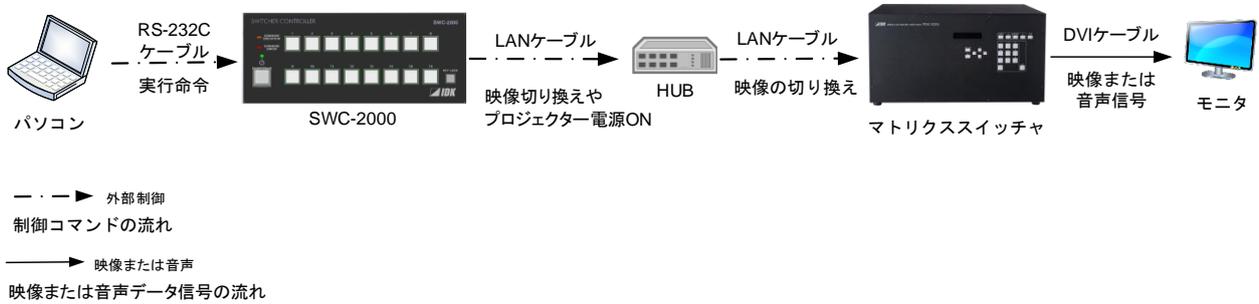
1 通信コマンドを使ってできること

本書では、RS-232C 通信または LAN 通信を使用した、SWC-2000 (以下、「本機」とする)を制御する通信コマンドについて説明します。

本機の遠隔操作が可能となり、電源の ON / OFF やシステムを制御することが可能となります。



[図 1.1] 本機の電源 ON / OFF



[図 1.2] システム制御例

【参照：2.1 RS-232C 通信 6 ページ】

【参照：2.2 LAN 通信 8 ページ】

2 通信の設定と仕様

本章では、RS-232C 通信と LAN 通信の設定手順と、仕様について説明します。

2.1 RS-232C 通信

2.1.1 RS-232C 通信のための設定手順

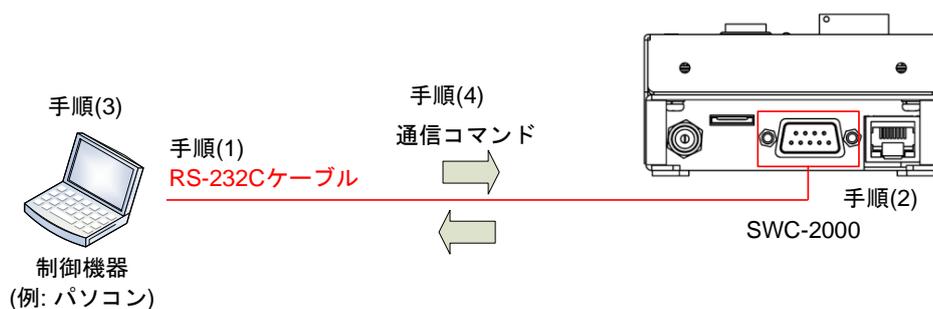
次の手順に従い、本機とパソコンなどの制御機器との RS-232C 通信設定をしてください。

- (1) 本機を操作するための機器（制御機器）と本機を RS-232C ケーブル^{*}で接続します。
- (2) 本機に RS-232C 通信設定をします。
 - ・ RS-232C 通信の設定：通信速度、データビット長、パリティチェック、ストップビット
 - ・ RS-232C 通信の動作モード：“受信モード”に設定します

【参照：ユーザズガイド】

- (3) 制御機器に、上記 (2) で本機に設定した「RS-232C 通信の設定」と同じ設定をします。
- (4) 制御機器から通信コマンドを本機に送信します。
通信コマンドを使うことで、本機の通信状態が確認できます。

※RS-232C ケーブルは必ずクロスケーブルを使用してください。



[図 2.1] RS-232C 通信の設定手順

2.1.2 RS-232C コネクタ仕様

RS-232C コネクタのピン配列は次のとおりです。



[図 2.2] RS-232C コネクタ仕様

2.1.3 RS-232C 通信仕様

RS-232C 通信仕様は次のとおりです。

[表 2.1] RS-232C 通信仕様

準拠規格	RS-232C
通信速度	4800 / 9600 / 19200 / 38400 [bps]
データビット長	7 / 8 ビット
パリティチェック	なし / 奇数 / 偶数
ストップビット	1 / 2 ビット
Xパラメータ	無効
フロー制御	なし
デリミタ	CR LF (復帰 + 改行、16進表記の 0D と 0A)
通信方式	全二重

2.2 LAN 通信

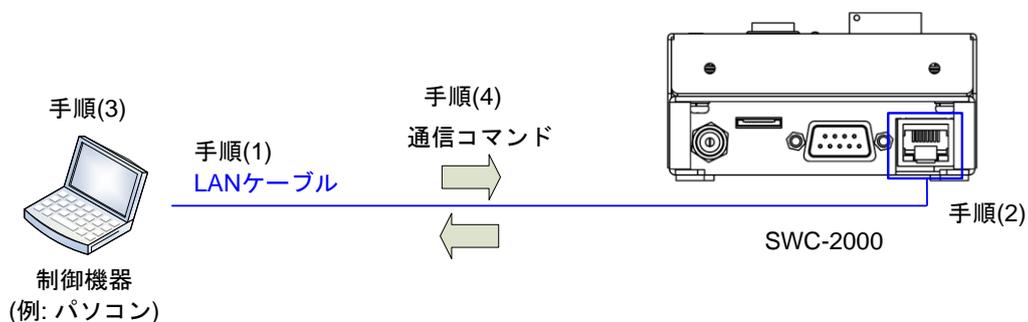
2.2.1 LAN 通信のための設定手順

次の手順に従い、本機とパソコンなどの制御機器との LAN 通信設定をしてください。

- (1) 本機を操作するための機器 (制御機器)と本機を LAN ケーブルで接続します。
- (2) 本機に LAN 通信設定をします。
 - ・ IP アドレス、サブネットマスクの設定
 - ・ LAN 通信の動作モード：“受信モード”に設定します
 - ・ TCP ポート番号：23、1100、6000 ～ 6999 番

【参照：ユーザズガイド】

- (3) 上記 (2) で本機に設定した IP アドレスおよび TCP ポート番号へ、制御機器からコネクションを確立します。
- (4) 制御機器から通信コマンドを本機に送信します。
通信コマンドを使うことで、本機の通信状態が確認できます。



【図 2.3】 LAN 通信による制御

2.2.2 LAN コネクタ仕様

LAN コネクタのピン配列は次のとおりです。

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などとの接続のとき、意識せずに接続することが可能です。



【図 2.4】 LAN コネクタ仕様

2.2.3 LAN 通信仕様

LAN 通信仕様は次のとおりです。

【表 2.2】 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 通信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

【注意】 同時にコマンド制御に使用する事ができるコネクション数は最大7個です。

2.2.4 TCP-IP コネクション数の制限と解決策

本機は、WEB ブラウザ専用の 1 コネクションを除き最大 7 コネクション (7 ポート) まで同時に接続することができます。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、8 台以上のパソコンからコマンド制御をする場合、本機とのコネクションに失敗することがあります。

7 コネクションより多くのパソコンからコマンド制御をする場合は、次の表に示す方法を使ってください。ユーザ側のソフトから、TCP-IP のコネクション・クローズを通信コマンドの送受信ごとに実行することで、本機側のポート占有と解放がされます。そのため、常時ポートを占有することはなく、論理的に 7 ポート以上の接続をすることができます。

[表 2.3] 接続数を増やす方法

ユーザ側パソコンソフト		本機
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 ポート解放)

【注意】 パソコン側から本機へ 30 秒間コマンドの送信がなかった場合、本機は、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します。そのため、パソコン側から再度コネクションを確立しないと通信ができなくなります。再度コネクションを確立するためには、今まで繋いでいたパソコン側のコネクションの切断処理をした後に、再度コネクションの確立処理をしてください。
(本機のポート数は限りがあるため、コネクションが繋がったままパソコン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ます。この占有を回避するため、パソコン側から通信コマンドが送信されない場合、本機はコネクションの切断処理をします。)

3 コマンド

3.1 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、パラメータを必要とし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 : @EXC,1,2,3 ↵

「,」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 (復帰+改行、16 進表記の 0D と 0A) を表します。

■ エラーがある場合

未定義のコマンドやパラメータに誤りがある場合はエラーコマンドを返します。

例 : @SPS,2 ↵
 @ERR,1 ↵

■ HELP としての使い方

コマンドを指定せずにデリミタのみを送信すると、ヘルプコマンドとしてコマンドの一覧を返します。

例 : ↵
 ----- HELP (1/4) ----- ↵
 (POWER BUTTON Command) ↵
 @SPS / @GPS : Set/Get Power Button ↵

3.2 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	13

■ 電源ボタン設定

コマンド	機能	詳細ページ
@GPS / @SPS	電源ボタン	14

■ RS-232C 通信設定

コマンド	機能	詳細ページ
@GCT / @SCT	RS-232C 通信	15
@GCF / @SCF	RS-232C 通信の動作モード	16

■ LAN 通信設定

コマンド	機能	詳細ページ
@GIP / @SIP	IP アドレス	17
@GSB / @SSB	サブネットマスク	17
@GGW / @SGW	ゲートウェイアドレス	18
@GLF / @SLF	LAN 通信の動作モード	19
@GLP / @SLP	TCP ポート番号	20
@GMC	MAC アドレス	20

■ 制御コマンド通信設定

コマンド	機能	詳細ページ
@EXC	制御コマンドの実行	21
@GEC / @SEC	制御コマンド (通信コマンド制御)	22
@GEC / @SEC	制御コマンド (受信データの表示)	24
@GRC / @SRC	返信コマンド	26
@GCC / @SCC	制御コマンド 関連付け	27
@GTG / @STG	制御コマンドのトグル動作	28
@GUP / @SUP	電源 ON 時の制御コマンド実行面	28
@GIT / @SIT	制御コマンド実行時の制御コマンドの操作無効時間	29
@DEC	登録したコマンドおよび関連付けの消去	29
@GTL / @STL	制御コマンドボタンの点灯条件	30
@GTF / @STF	制御コマンドボタンの点滅時間	31
@GGL / @SGL	グループ設定での起動時状態	31

■ その他設定

コマンド	機能	詳細ページ
@GLS / @SLS	制御コマンドボタンと電源ボタンのロック	32
@GBZ / @SBZ	ボタン押下時のブザー音の設定	32
@GIV	バージョン情報	32

3.3 コマンド詳細

3.3.1 エラーステータス

@ERR	エラーステータス	
書式	返り値のみ	
返り値	@ERR, error []	
パラメータ	error : 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。 3 = 現在使用できないコマンドです。 4 = 電源ボタンが OFF のため、現在このコマンドは使用できません。 5 = 制御コマンドが登録されていないため、実行できません。 6 = 制御コマンドを実行中のため、コマンドを処理することができません。 7 = なし 8 = なし 9 = なし 10 = 制御コマンドが停止条件により制御を停止しました。 11 = 制御コマンドがリトライオーバーにより制御を停止しました。 12 = PJLink の制御コマンドがパスワードの不一致により制御を停止しました。 13 = なし 14 = なし	
実行例	@IOS [] @ERR,2 []	@IOS コマンド送信。 未定義のコマンドエラー。
備考	-	

3.3.2 電源ボタンの設定

@GPS / @SPS	電源ボタン	
機能	取得	設定
書式	@GPS [↵]	@SPS, onoff [↵]
返り値	@GPS, onoff [↵]	@SPS, onoff [↵]
パラメータ	onoff : 電源ボタン 0 = OFF、1 = ON	
実行例	@GPS [↵] @GPS,1 [↵]	電源ボタンの状態を取得します。 電源ボタンは "ON" と設定されています。
	@SPS,1 [↵] @SPS,1 [↵]	電源ボタンを "ON" に設定します。 正常終了。
備考	電源ボタンの制御が終了してから実行結果を返信するため、返信に時間がかかる場合があります。 また、電源ボタンが "OFF" のときは、@GIV、@SPS / @GPS コマンドが有効です。 【参照：@GIV バージョン情報 (P.32)】	

3.3.3 RS-232C 通信の設定

@GCT / @SCT	RS-232C 通信	
機能	取得	設定
書式	@GCT [↓]	@SCT, port, setting [↓]
返り値	@GCT, setting [↓]	@SCT, port, setting [↓]
パラメータ	setting : 通信設定 ・通信速度 (4800、9600、19200、38400 [bps] ※初期値 9600) ・データビット長 (8、7 [bit] ※初期値 8) ・パリティチェック (なし、偶数、奇数 ※初期値 なし) ・ストップビット (1、2 [bit] ※初期値 1) 設定値は [表 3.1] をご覧ください。 port : RS-232C コネクタ 0 または 1 = RS-232C コネクタ	
実行例	@GCT [↓] @GCT,24 [↓]	RS-232C コネクタの通信設定を取得します。 RS-232C コネクタの通信設定は以下のよう に設定されています。 ・通信速度 : 19200 [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]
	@SCT,1,24 [↓] @SCT,1,24 [↓]	RS-232C コネクタの通信設定を行います。 ・通信速度 : 19200 [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] 正常終了。
備考	IP アドレスや RS-232C 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、環境の設定変更をしてください。	

[表 3.1] RS-232C 通信設定パラメータ

値	通信設定				値	通信設定				値	通信設定				値	通信設定			
0	4800	8	なし	1	12	9600	8	なし	1	24	19200	8	なし	1	36	38400	8	なし	1
1	4800	8	なし	2	13	9600	8	なし	2	25	19200	8	なし	2	37	38400	8	なし	2
2	4800	8	奇数	1	14	9600	8	奇数	1	26	19200	8	奇数	1	38	38400	8	奇数	1
3	4800	8	奇数	2	15	9600	8	奇数	2	27	19200	8	奇数	2	39	38400	8	奇数	2
4	4800	8	偶数	1	16	9600	8	偶数	1	28	19200	8	偶数	1	40	38400	8	偶数	1
5	4800	8	偶数	2	17	9600	8	偶数	2	29	19200	8	偶数	2	41	38400	8	偶数	2
6	4800	7	なし	1	18	9600	7	なし	1	30	19200	7	なし	1	42	38400	7	なし	1
7	4800	7	なし	2	19	9600	7	なし	2	31	19200	7	なし	2	43	38400	7	なし	2
8	4800	7	奇数	1	20	9600	7	奇数	1	32	19200	7	奇数	1	44	38400	7	奇数	1
9	4800	7	奇数	2	21	9600	7	奇数	2	33	19200	7	奇数	2	45	38400	7	奇数	2
10	4800	7	偶数	1	22	9600	7	偶数	1	34	19200	7	偶数	1	46	38400	7	偶数	1
11	4800	7	偶数	2	23	9600	7	偶数	2	35	19200	7	偶数	2	47	38400	7	偶数	2

@GCF / @SCF	RS-232C 通信の動作モード	
機能	取得	設定
書式	@GCF [↵]	@SCF, port, mode [↵]
返り値	@GCF, mode [↵]	@SCF, port, mode [↵]
パラメータ	mode : 動作モード 0 = 受信モード ※初期値、 1 = 送信モード	
	port : RS-232C コネクタ 0 または 1 = RS-232C コネクタ	
実行例	@GCF [↵]	RS-232C コネクタの動作モードを取得します。
	@GCF,1 [↵]	RS-232C コネクタは送信モードと設定されています。
	@SCF,1,1 [↵]	RS-232C コネクタを送信モードに設定します。
	@SCF,1,1 [↵]	正常終了。
備考	IP アドレスや RS-232C 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、環境の設定変更をしてください。	

3.3.4 LAN 通信の設定

@GIP / @SIP	IP アドレス	
機能	取得	設定
書式	@GIP <input type="checkbox"/>	@SIP, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 <input type="checkbox"/>
返り値	@GIP, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 <input type="checkbox"/>	@SIP, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 <input type="checkbox"/>
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 192.168.1.199	
実行例	@GIP <input type="checkbox"/>	本機の IP アドレスを取得します。 IP アドレスは 192.168.3.2 と設定されています。
	@GIP,192,168,3,2 <input type="checkbox"/>	
	@SIP,192,168,3,2 <input type="checkbox"/>	本機の IP アドレスを設定します。 IP アドレスを 192.168.3.2 に設定します。 正常終了。
備考	IP アドレスや RS-232C 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、環境の設定変更をしてください。	

@GSB / @SSB	サブネットマスク	
機能	取得	設定
書式	@GSB <input type="checkbox"/>	@SSB, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 <input type="checkbox"/>
返り値	@GSB, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 <input type="checkbox"/>	@SSB, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 <input type="checkbox"/>
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 255.255.255.0	
実行例	@GSB <input type="checkbox"/>	本機のサブネットマスクを取得します。 サブネットマスクは 255.255.192.0 (= 18 ビット) と設定されています。
	@GSB,255,255,192,0 <input type="checkbox"/>	
	@SSB,255,255,192,0 <input type="checkbox"/>	本機のサブネットマスクを設定します。 サブネットマスクは 255.255.192.0 (= 18 ビット) に設定します。 正常終了。
備考	IP アドレスや RS-232C 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、環境の設定変更をしてください。	

@GGW / @SGW	ゲートウェイアドレス	
機能	取得	設定
書式	@GGW [↵]	@SGW, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]
返り値	@GGW, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]	@SGW, unit_1, unit_2, unit_3, unit_4 [↵]
パラメータ	unit_1 : ゲートウェイアドレス上位 ~ unit_4 : ゲートウェイアドレス下位 0 ~ 255 = 8 ビット (10 進数表記) ※初期値 192.168.1.200	
実行例	@GGW [↵]	ゲートウェイアドレスを取得します。
	@GGW,192,168,1,254 [↵]	ゲートウェイアドレスは 192.168.1.254 と設定されています。
	@SGW,192,168,1,254 [↵]	ゲートウェイアドレスを 192.168.1.254 に設定します。
	@SGW,192,168,1,254 [↵]	正常終了。
備考	IP アドレスや RS-232C 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、環境の設定変更をしてください。	

@GLF / @SLF	LAN 通信の動作モード	
機能	取得	設定
書式	@GLF, connection [↵]	@SLF, connection, mode (, ip_1, ip_2, ip_3, ip_4, pjlink, tcp, password) [↵]
返り値	@GLF, connection, mode (, ip_1, ip_2, ip_3, ip_4, pjlink, tcp, password) [↵]	@SLF, connection, mode (, ip_1, ip_2, ip_3, ip_4, pjlink, tcp, password) [↵]
パラメータ	<p>connection : コネクション番号 1 = コネクション1 ~ 7 = コネクション7</p> <p>mode : 動作モード 0 = 受信モード ※初期値、 1 = 送信モード</p> <p>ip_1 : 接続先 IP アドレス上位 ~ ip_4 : 接続先 IP アドレス下位 0 ~ 255 = 8 ビット (10 進数表記) ※初期値 192.168.1.198 mode が “送信モード” の場合のみ、設定または取得をします。</p> <p>pjlink : PJLink プロトコル接続 0 = PJLink を使用しない ※初期値、1 = PJLink を使用する mode が “送信モード” の場合のみ、設定または取得をします。</p> <p>tcp : 接続先ポート番号 1 ~ 65535 ※初期値 1100 mode が “送信モード” かつ pjlink が “PJLink を使用しない” の場合のみ、返信または設定をします。なお、pjlink が “PJLink を使用する” の場合は、接続ポート番号が “4352” に固定されるため、パラメータの設定は必要ありません。</p> <p>password : PJLink プロトコルのパスワード ASCII コードの、20、30 ~ 39、41 ~ 5A、61 ~ 7A (英数字) の中から最大 32 文字まで。 mode が “送信モード” かつ pjlink が “PJLink を使用する” の場合のみ、返信または設定をします。 取得コマンドの場合、パスワードが設定されている場合のみ返信します。 設定コマンドの場合、pjlink が “PJLink を使用する” かつパスワードによる認証を行わない場合は、パラメータの設定は必要ありません。</p>	
実行例	<p>@GLF,3 [↵]</p> <p>@GLF,3,1,192,168,1,2,1,PROJECTOR1 [↵]</p>	<p>コネクション3の動作モードの状態を取得します。 コネクション3の動作モードの状態は以下のように設定されています。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・動作モード：送信モード ・接続先 IP アドレス：192.168.1.2 ・PJLink プロトコル接続：使用する ・接続先ポート番号：省略 ・パスワード：“PROJECTOR1”
	<p>@SLF,3,1,192,168,1,2,1 [↵]</p> <p>@SLF,3,1,192,168,1,2,1 [↵]</p>	<p>コネクション3の動作モードの状態を以下のように設定します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・動作モード：送信モード ・接続先 IP アドレス：192.168.1.2 ・PJLink プロトコル接続：使用する ・接続先ポート番号：省略 ・パスワード：認証を省略に設定。 <p>正常終了。</p>
備考	IP アドレスや RS-232C 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、環境の設定変更をしてください。	

@GLP / @SLP	TCP ポート番号	
機能	取得	設定
書式	@GLP []	@SLP, connection_1, port_1 (, connection_2, port_2···) []
返り値	@GLP, port_1, port_2, port_3, port_4, port_5, port_6, port_7 []	@SLP, connection_1, port_1 (, connection_2, port_2···) []
パラメータ	port_1-7 : TCP ポート番号 23、80、1100、5000 ~ 5999、6000 ~ 6999 ※初期値 コネクション1 ~ 3 = 1100、コネクション4 ~ 6 = 23、 コネクション7 = 80	
	connection_1-7 : コネクション番号 0 = 全コネクション、1 = コネクション1 ~ 7 = コネクション7	
実行例	@GLP [] @GLP,1100,1100,1100,23,23,23,80 []	TCP ポート番号の状態を取得します。 TCP ポート番号の状態は以下のように設定されています。 ・コネクション1~3 : 1100 ・コネクション4~6 : 23 ・コネクション7 : 80
	@SLP,7,6000 [] @SLP,7,6000 []	コネクション7のTCPポート番号を6000に設定します。 正常終了。
備考	IP アドレスや RS-232C 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、環境の設定変更をしてください。	

@GMC	MAC アドレス	
機能	取得	
書式	@GMC []	
返り値	@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)	
実行例	@GMC [] @GMC,00,08,E5,69,00,00 []	MAC アドレスを取得します。 MAC アドレスは 00,08,E5,69,00,00 と設定されています。
備考	-	

3.3.5 制御コマンド送信設定

@EXC	制御コマンドの実行	
機能	設定	
書式	@EXC, command_1 (, command_2...) []	
返り値	@EXC, command_1 (, command_2...) []	
パラメータ	command_1-10 : 制御コマンド A = 制御コマンドボタン 1 ~ P = 制御コマンドボタン 16 1 = COMMAND 1 ~ 32 = COMMAND 32	
実行例	@EXC,A []	制御コマンドボタン 1 に関連付けされている制御コマンドを実行します。 正常終了。
	@EXC,A []	
	@EXC,1,2,3 []	COMMAND 1→COMMAND 2→ COMMAND 3 の順番に実行します。 正常終了。
	@EXC,1,2,3 []	
	@EXC,6 [] @EXC,6,RECV:POWER OFF []	COMMAND 6 を実行します。 外部制御機器から返信されたデータを表示するように設定された制御コマンドを実行した場合は、受信した結果が表示されます。この例では制御コマンドを受信した外部機器から「POWER OFF」と受信しています。
@EXC,A [] @ERR,10,A []	制御コマンドボタン 1 に関連付けされている制御コマンドを実行します。 制御コマンドが異常終了した場合は、エラーステータスと実行した制御コマンドが返されます。	
備考	制御コマンドの実行が終了してから実行結果を返信するため、返信に時間がかかる場合があります。 また、複数の制御コマンドを実行した場合は、複数のエラーを返信することがあります。	

@GEC / @SEC	制御コマンド (通信コマンド制御)																			
機能	取得	設定																		
書式	@GEC, no [↓]	@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display (, recv_1, recv_2···) [↓]																		
返り値	@GEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display (, recv_1, recv_2···) [↓]	@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display (, recv_1, recv_2···) [↓]																		
パラメータ	no : 制御コマンド 1 ~ 32																			
	delay : 遅延時間 0 = 0 秒 ~ 999999 = 999.999 秒																			
	port : 出力ポート 1 ~ 511																			
	<table border="1"> <tr> <td>bit</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>port</td> <td>LAN 7</td> <td>LAN 6</td> <td>LAN 5</td> <td>LAN 4</td> <td>LAN 3</td> <td>LAN 2</td> <td>LAN 1</td> <td>RS-232C</td> </tr> </table>		bit	7	6	5	4	3	2	1	0	port	LAN 7	LAN 6	LAN 5	LAN 4	LAN 3	LAN 2	LAN 1	RS-232C
	bit	7	6	5	4	3	2	1	0											
	port	LAN 7	LAN 6	LAN 5	LAN 4	LAN 3	LAN 2	LAN 1	RS-232C											
	<table border="1"> <tr> <td>bit</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>port</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>LOOP BACK</td> </tr> </table>		bit	15	14	13	12	11	10	9	8	port	0	0	0	0	0	0	0	LOOP BACK
	bit	15	14	13	12	11	10	9	8											
	port	0	0	0	0	0	0	0	LOOP BACK											
	<p>コマンドを送信する出力ポートに該当するビットが"1"になります (bit9 から bit15 は未使用なので常に"0"になります)。例えば、RS-232C にコマンドを送信する場合は"1" (2 進数で 0000000000000001) になり、LAN1 にコマンドを送信する場合は 2 (2 進数で 0000000000000010) になります。</p>																			
	memo : メモ ASCII コードの 20 ~ 7D で 2C (カンマ) 以外の中から最大 14 文字まで設定または取得ができます。																			
	length : 送信コマンドデータサイズ (バイト数) 0 ~ 30																			
	command : 送信コマンドデータ 0 ~ 9、A ~ F、a ~ f = 4 ビット 1 桁 (16 進数表記) で length × 2 桁の送信コマンドデータが設定または取得ができます。																			
timeout : タイムアウト時間 0 = 0 秒 ~ 99999 = 99.999 秒																				
retry : リトライ回数 0 ~ 99																				
interval : リトライ間隔 0 = 0 秒 ~ 99999 = 99.999 秒																				
retryover : リトライオーバー時の処理 0 = 制御コマンドの処理を停止する、1 = 制御コマンドの処理を継続する																				
display : 受信データの表示 0 = 受信データを表示しない、 1 = ASCII コードで表示する、 2 = 16 進数で表示する																				

@GEC / @SEC	制御コマンド (通信コマンド制御) つづき	
パラメータ	<p>recv_1-32 : 返信コマンドのチェックの有無 1 ~ 32</p> <p>制御コマンドに対しての返信コマンドの設定または、チェックを行うかの確認を行うステータスです。 取得コマンドの場合、チェックをする返信コマンド番号をカンマで区切って返信します。 設定コマンドの場合、チェックをする返信コマンド番号を指定します。 複数の返信コマンドのチェックをする場合は、カンマで区切って最大 32 個まで指定可能です。 チェックする返信コマンド番号のみパラメータを送信すれば、パラメータが送信されなかった返信コマンドについては自動的にすべて「チェックしない」に設定されます。 返信コマンドは、@GRC / @SRC 返信コマンド (P.26) で登録します。</p>	
実行例	<p>@GEC,1 [↵]</p> <p>@GEC,1,10,1,POWER,7,5057204F4E0D0A,1000,2,500,0,0,1,2 [↵]</p>	<p>制御コマンド 1 に登録された内容を取得します。 制御コマンド 1 に登録された内容は以下のように設定されています。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・遅延時間 : 10 ms ・出力ポート : RS-232C ・メモ : POWER ・データサイズ : 7 バイト ・コマンドデータ : PW ON CR LF (ASCII 文字) ・タイムアウト : 1000 ms ・リトライ回数 : 2 回 ・リトライ間隔 : 500 ms 間隔で再送信する ・リトライオーバー : 停止する ・受信データ : 表示しない ・返信コマンド : 1 と 2 をチェックする
	<p>@SEC,2,0,256,IN1 SELECT,10,405353572C312C310D0A,0,0,0,1,0 [↵]</p> <p>@SEC,2,0,256,IN1 SELECT,10,405353572C312C310D0A,0,0,0,1,0 [↵]</p>	<p>制御コマンド 2 に以下の内容で設定を行います。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・遅延時間 : 0 ms ・出力ポート : LOOP BACK ・メモ : IN1 SELECT ・データサイズ : 10 バイト ・コマンドデータ : @SSW,1,1 CR LF (ASCII 文字) ・タイムアウト : 0 ms ・リトライ回数 : 0 回 ・リトライ間隔 : 0 ms ・リトライオーバー : 継続する ・受信データ : 表示しない ・返信コマンド : チェックしない <p>正常終了。</p>
備考	—	

@GEC / @SEC	制御コマンド (受信データの表示)	
機能	取得	設定
書式	@GEC, no ↵	@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display, delimiter ↵
返り値	@GEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display, delimiter ↵	@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display, delimiter ↵
パラメータ	no : 制御コマンド 1 ~ 32	
	delay : 遅延時間 0 = 0 秒 ~ 999999 = 999.999 秒	
	port : 出力ポート 1 ~ 511	
	bit	7 6 5 4 3 2 1 0
	port	LAN 7 LAN 6 LAN 5 LAN 4 LAN 3 LAN 2 LAN 1 RS-232C
	bit	15 14 13 12 11 10 9 8
	port	0 0 0 0 0 0 0 LOOP BACK
	<p>コマンドを送信する出力ポートに該当するビットが"1"になります (bit9 から bit15 は未使用なので常に"0"になります)。例えば、RS-232C にコマンドを送信する場合は 1 (2 進数で 0000000000000001) になり、LAN1 にコマンドを送信する場合は 2 (2 進数で 0000000000000010) になります。</p>	
	memo : メモ ASCII コードの 20 ~ 7D で 2C (カンマ) 以外の中から最大 14 文字まで設定または取得できます。	
	length : 送信コマンドデータサイズ (バイト数) 0 ~ 30	
	command : 送信コマンドデータ 0 ~ 9、A ~ F、a ~ f = 4 ビット 1 桁 (16 進数表記) で length × 2 桁の送信コマンドデータが設定または取得ができます。	
	timeout : タイムアウト時間 0 = 0 秒 ~ 99999 = 99.999 秒	
	retry : リトライ回数 0 ~ 99	
interval : リトライ間隔 0 = 0 秒 ~ 99999 = 99.999 秒		
retryover : リトライオーバー時の処理 0 = 処理を停止する、1 = 処理を継続する		
display : 受信データの表示 0 = 受信データを表示しない、 1 = ASCII コードで表示する、 2 = 16 進数で表示する		

@GEC / @SEC	制御コマンド (受信データの表示) つづき	
パラメータ	delimiter : デリミタ デリミタを監視する場合は、0 ~ 9、A ~ F、a ~ f=4ビット1桁 (16進数表記)で2桁のデリミタを設定または取得します 100 = デリミタを監視しない	
実行例	@GEC,3 [↵] @GEC,3,0,2,POWER STATUS,9, 47455420504F570D0A, 2000,2,200,0,1,0D [↵]	制御コマンド3に登録された内容を取得します。 制御コマンド3に登録された内容は以下のようになります。 ・遅延時間 : 0 ms ・出力ポート : LAN1 ・メモ : POWER STATUS ・データサイズ : 9 バイト ・コマンドデータ : GET POW CR LF (ASCII 文字) ・タイムアウト : 2000 ms ・リトライ回数 : 2 回 ・リトライ間隔 : 200 ms 間隔で再送信する ・リトライオーバー : 処理を停止する ・受信データ : ASCII コードで表示する ・デリミタ : 0D=16進数 (CR =ASCII 文字)
	@SEC,3,0,2,POWER STATUS,9, 47455420504F570D0A, 2000,2,200,0,1,0D [↵] @SEC,3,0,2,POWER STATUS,9, 47455420504F570D0A, 2000,2,200,0,1,0D [↵]	制御コマンド3に以下の内容で登録されます。 ・遅延時間 : 0 ms ・出力ポート : LAN1 ・メモ : POWER STATUS ・データサイズ : 9 バイト ・コマンドデータ : GET POW CR LF (ASCII 文字) ・タイムアウト : 2000 ms ・リトライ回数 : 2 回 ・リトライ間隔 : 200 ms 間隔で再送信する ・リトライオーバー : 処理を停止する ・受信データ : ASCII コードで表示する ・デリミタ : 0D=16進数 (CR =ASCII 文字) 正常終了。
備考	—	

@GRC / @SRC	返信コマンド	
機能	取得	設定
書式	@GRC, no [↵]	@SRC, no, process, length, command, mask, memo [↵]
返り値	@GRC, no, process, length, command, mask, memo [↵]	@SRC, no, process, length, command, mask, memo [↵]
パラメータ	no : 制御コマンド 1 ~ 32	
	process : 制御コマンドの処理判定 0 = 処理を停止する、1 = 処理を継続する、2 = コマンドを再送信する	
	length : 返信コマンドデータサイズ (バイト数) 0 ~ 30	
	command : 返信コマンドデータ 0 ~ 9、A ~ F、a ~ f = 4 ビット 1 桁 (16 進数表記) で length × 2 桁の返信コマンドデータを設定または取得します。	
	mask : マスクデータ 0 ~ 9、A ~ F、a ~ f = 4 ビット 1 桁 (16 進数表記) で length × 2 桁のマスクデータを設定または取得します。	
	memo : メモ ASCII コードの 20 ~ 7D で 2C (カンマ) 以外の中から最大 14 文字まで設定または取得できます。	
実行例	@GRC,2 [↵] @GRC,2,0,1,40,40,NG [↵]	返信コマンド番号 2 に登録された内容を取得します。 返信コマンド番号 2 に登録された内容は以下のようになります。 ・制御コマンドの処理判定 : 停止する ・返信コマンドデータサイズ : 1 バイト ・返信コマンドデータ : 40 (16 進数) ・マスクデータ : 40 (上から 2 ビット目をチェック) ・メモ : NG
	@SRC,1,1,9, 52454356204F4B0D0A, FFFFFFFFFFFFFFFF,OK [↵] @SRC,1,1,9, 52454356204F4B0D0A, FFFFFFFFFFFFFFFF,OK [↵]	返信コマンド番号 1 に以下の内容で登録します。 ・制御コマンドの処理判定 : 継続する ・返信コマンドデータサイズ : 9 バイト ・返信コマンドデータ : RECV OK CR LF (ASCII 文字) ・マスクデータ : すべて FF (全ビットチェック) ・メモ : OK 正常終了。
備考	—	

@GCC / @SCC		制御コマンド 関連付け	
機能	取得	設定	
書式	@GCC, event []	@SCC, event, c_1 (, c_2, c_3...) []	
返り値	@GCC, event, c_1 (, c_2, c_3...) []	@SCC, event, c_1 (, c_2, c_3...) []	
パラメータ	event : 制御コマンド実行条件 設定値は [表 3.2] をご覧ください。 c_1-10 : 送信コマンド 0 = 関連付けなし、1 ~ 32 = 制御コマンド 1 ~ 32 次のいずれかで登録した制御コマンドを設定します。 @GEC / @SEC 制御コマンド (通信コマンド制御) (P.22)、 @GEC / @SEC 制御コマンド (受信データの表示) (P.24)		
実行例	@GCC,33 [] @GCC,33,5,2,1 []	POWER ON の実行条件に関連付けされている制御コマンドを取得します。制御コマンド5→制御コマンド2→制御コマンド1の順番で制御コマンドが設定にされています。	
	@SCC,33,5,2,1 [] @SCC,33,5,2,1 []	POWER ON の実行条件に制御コマンド5、制御コマンド2、制御コマンド1の順番で制御コマンドを送信する設定にします。正常終了。	
備考	-		

[表 3.2] 制御コマンド実行条件のパラメータ

No.*	実行条件	No.*	実行条件	No.*	実行条件
1	制御コマンドボタン 1-PLANE A	17	制御コマンドボタン 9-PLANE A	33	POWER ON
2	制御コマンドボタン 1-PLANE B	18	制御コマンドボタン 9-PLANE B	34	POWER OFF
3	制御コマンドボタン 2-PLANE A	19	制御コマンドボタン 10-PLANE A	/	
4	制御コマンドボタン 2-PLANE B	20	制御コマンドボタン 10-PLANE B		
5	制御コマンドボタン 3-PLANE A	21	制御コマンドボタン 11-PLANE A		
6	制御コマンドボタン 3-PLANE B	22	制御コマンドボタン 11-PLANE B		
7	制御コマンドボタン 4-PLANE A	23	制御コマンドボタン 12-PLANE A		
8	制御コマンドボタン 4-PLANE B	24	制御コマンドボタン 12-PLANE B		
9	制御コマンドボタン 5-PLANE A	25	制御コマンドボタン 13-PLANE A		
10	制御コマンドボタン 5-PLANE B	26	制御コマンドボタン 13-PLANE B		
11	制御コマンドボタン 6-PLANE A	27	制御コマンドボタン 14-PLANE A		
12	制御コマンドボタン 6-PLANE B	28	制御コマンドボタン 14-PLANE B		
13	制御コマンドボタン 7-PLANE A	29	制御コマンドボタン 15-PLANE A		
14	制御コマンドボタン 7-PLANE B	30	制御コマンドボタン 15-PLANE B		
15	制御コマンドボタン 8-PLANE A	31	制御コマンドボタン 16-PLANE A		
16	制御コマンドボタン 8-PLANE B	32	制御コマンドボタン 16-PLANE B		

※ event のパラメータ

@GTG / @STG		制御コマンドのトグル動作	
機能	取得	設定	
書式	@GTG, event_1 (, event_2...) [↵]	@STG, event_1, toggle_1 (, event_2, toggle_2...) [↵]	
返り値	@GTG, event_1, toggle_1 (, event_2, toggle_2...) [↵]	@STG, event_1, toggle_1 (, event_2, toggle_2...) [↵]	
パラメータ	event_1-16 : 制御コマンドボタン 0 = 全制御コマンドボタン、 1 = 制御コマンドボタン 1 ~ 16 = 制御コマンドボタン 16		
	toggle_1-16 : トグル動作 0 = トグル動作しない、1 = トグル動作する		
実行例	@GTG,1 [↵]	制御コマンドボタン 1 のトグル動作を取得します。	
	@GTG,1,1 [↵]	制御コマンドボタン 1 はトグル動作するように設定されています。	
	@STG,1,1 [↵]	制御コマンドボタン 1 をトグル動作に設定します。	
	@STG,1,1 [↵]	正常終了。	
備考	—		

@GUP / @SUP		電源 ON 時の制御コマンド実行面	
機能	取得	設定	
書式	@GUP, event_1 (, event_2...) [↵]	@SUP, event_1, plane_1 (, event_2, plane_2...) [↵]	
返り値	@GUP, event_1, plane_1 (, event_2, plane_2...) [↵]	@SUP, event_1, plane_1 (, event_2, plane_2...) [↵]	
パラメータ	event_1-16 : 制御コマンドボタン 0 = 全制御コマンドボタン、 1 = 制御コマンドボタン 1 ~ 16 = 制御コマンドボタン 16		
	plane_1-16 : 電源 ON 時の実行面 0 = AUTO、1 = PLANE A、2 = PLANE B		
実行例	@GUP,1 [↵]	制御コマンドボタン 1 の電源 ON 時の実行面を取得します。	
	@GUP,1,1 [↵]	制御コマンドボタン 1 の電源 ON 時の実行面は PLANE A と設定されています。	
	@SUP,1,1 [↵]	制御コマンドボタン 1 は電源 ON 時に PLANE A を実行する設定にします。	
	@SUP,1,1 [↵]	正常終了。	
備考	—		

@GIT / @SIT	制御コマンド実行時の制御コマンドの操作無効時間	
機能	取得	設定
書式	@GIT [↵]	@SIT, time [↵]
返り値	@GIT, time [↵]	@SIT, time [↵]
パラメータ	time : 制御コマンド操作無効時間 0 ~ 999999 ms、(0 秒 ~ 999.999 秒) ※初期値 0 秒	
実行例	@GIT [↵]	制御コマンド実行時の制御コマンドの操作無効時間を取得します。 制御コマンド実行中または制御コマンド開始後 2000 ms (2 秒) 経過するまでは制御コマンドの送信操作は無効と設定されています。
	@GIT,2000 [↵]	
	@SIT,2000 [↵]	制御コマンド実行時の制御コマンドの送信操作無効時間を 2000 ms (2 秒) に設定にします。 正常終了。
備考	-	

@DEC	登録したコマンドおよび関連付けの消去	
機能	設定	
書式	@DEC, no_1 (, no_2, no_3...) [↵]	
返り値	@DEC, no_1 (, no_2, no_3...) [↵]	
パラメータ	no_1-32 : 消去するコマンドまたは関連付け 1 ~ 32 : 制御コマンド 1 ~ 32 101 ~ 132 : 返信コマンド 1 ~ 32 201 ~ 234 : 制御コマンドの関連付け 1 ~ 34 <ul style="list-style-type: none"> ・ 返信コマンドは、"100" に返信コマンド番号を足した値を設定してください。 【参照 : @GRC / @SRC 返信コマンド (P.26)】 ・ 制御コマンドの関連付けは、"200" に制御コマンド実行条件を足した値を設定してください。 【参照 : @GCC / @SCC 制御コマンド 関連付け (P.27)】 	
実行例	@DEC,233 [↵] @DEC,233 [↵]	POWER ON の関連付けを消去します。 正常終了。
備考	-	

@GTL / @STL	制御コマンドボタンの点灯条件	
機能	取得	設定
書式	@GTL, button _1 (,button _2...) 	@STL, button _1, led_1 (,button _2, led_2...) 
返り値	@GTL, button _1, led_1 (,button _2, led_2...) 	@STL, button _1, led_1 (,button _2, led_2...) 
パラメータ	<p>button_1-16 : 制御コマンドボタン 0 = 全制御コマンドボタン 1 = 制御コマンドボタン 1 ~ 16 = 制御コマンドボタン 16</p> <p>led_1-16 : 点灯条件 0 = 制御コマンドが登録されている場合に制御コマンドボタンが点灯 ※初期値 1 = 制御コマンドの実行中に制御コマンドボタンが点灯 2 ~ 9 = グループ 1 ~ グループ 8</p> <p>制御コマンドボタンが、“グループ” に設定されているときの点灯条件は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 制御コマンドが制御コマンドボタンに関連付けられ、かつそのボタンを押したときに点灯します。 なお、制御コマンドボタンは、制御コマンドがエラーなど実行結果に関わらず点灯します。 ・ 制御コマンドが制御コマンドボタンに関連付けられていないときは、そのボタンを押しても点灯しません。また、同じグループに設定される他の制御コマンドボタンが点灯していた場合、そのボタンの点灯は維持されます。 	
実行例	@GTL,5  @GTL,5,0 	制御コマンドボタン 5 の点灯条件を取得します。 制御コマンドが登録されている場合に制御コマンドボタンが点灯する設定にされています。
	@STL,2,1  @STL,2,1 	制御コマンドボタン 2 は、制御コマンド実行中に制御コマンドボタンが点灯する設定にします。 正常終了。
備考	—	

@GTF / @STF	制御コマンドボタンの点滅時間	
機能	取得	設定
書式	@GTF, button _1 (,button _2···)	@STF, button _1, flash_1 (,button _2, flash_2···)
返り値	@GTF, button _1, flash_1 (,button _2, flash_2···)	@STF, button _1, flash_1 (,button _2, flash_2···)
パラメータ	button _1-16 : 制御コマンドボタン 0 = 全制御コマンドボタン 1 = 制御コマンドボタン 1 ~ 16 = 制御コマンドボタン 16 flash_1-16 : 点滅時間 -1 = 制御コマンド実行中に点滅、0 = 点滅しない ※初期値 1 ~ 1000 = 1 秒 ~ 1000 秒	
実行例	@GTF,6	制御コマンドボタン 6 の点滅時間を取得します。 制御コマンド実行中に点滅する設定にされています。
	@GTF,6,-1	
	@STF,4,5	制御コマンドボタン 4 は、制御コマンド実行開始後 5 秒間点滅する設定にします。 正常終了。
	@STF,4,5	
備考	—	

@GGL / @SGL	グループ設定での起動時状態	
機能	取得	設定
書式	@GGL, group _1 (,group _2···)	@SGL, group _1, memory _1 (,group _2, memory _2···)
返り値	@GGL, group _1, memory _1 (,group _2, memory _2···)	@SGL, group _1, memory _1 (,group _2, led_2···)
パラメータ	group _1-8 : 制御コマンドボタンのグループ 0 = 全グループ 1 = グループ 1 ~ 8 = グループ 8 memory _1-8 : 電源 ON 時の制御コマンドボタン点灯条件 0 = 消灯 ※初期値 1 = 前回の電源 OFF 直前の点灯状態を再現	
実行例	@GGL,5	グループ 5 に設定された制御コマンドボタンの電源 ON 時における点灯状態を取得します。 制御コマンドボタンは消灯に設定されています。
	@GGL,5,0	
	@SGL,2,1	電源 ON 時、グループ 2 に設定された制御コマンドボタンを、前回の電源 OFF 直前の点灯状態で再現するに設定します。 正常終了。
	@SGL,2,1	
備考	—	

3.3.6 その他設定

@GLS / @SLS	制御コマンドボタンと電源ボタンのロック	
機能	取得	設定
書式	@GLS [↵]	@SLS, lock [↵]
返り値	@GLS, lock [↵]	@SLS, lock [↵]
パラメータ	lock : 制御コマンドボタンと電源ボタンのロック設定 0 = ロック解除 ※初期値 1 = ロック有効 2 = 現在がロック有効の場合、ロック解除にし、ロック解除の場合は、ロック有効にします	
実行例	@GLS [↵]	制御コマンドボタンと電源ボタンのロック状態を取得します。
	@GLS,1 [↵]	ロックが有効に設定されています。
	@SLS,1 [↵]	制御コマンドボタンと電源ボタンのロックを有効に設定します。
	@SLS,1 [↵]	正常終了。
備考	本体側でも、「KEYLOCK」ボタンを長押しすることでボタンをロックまたは解除することが可能です。	

@GBZ / @SBZ	ボタン押下時のブザー音の設定	
機能	取得	設定
書式	@GBZ [↵]	@SBZ, bz [↵]
返り値	@GBZ, bz [↵]	@SBZ, bz [↵]
パラメータ	bz : ボタン押下時のブザー音 0 = OFF、 1 = ON ※初期値	
実行例	@GBZ [↵]	ボタン押下時のブザー音の設定を取得します。
	@GBZ,1 [↵]	ブザー音は" ON "に設定されています。
	@SBZ,1 [↵]	ボタン押下時のブザー音を" ON "に設定します。
	@SBZ,1 [↵]	正常終了。
備考	-	

@GIV	バージョン情報	
機能	取得	
書式	@GIV [↵]	
返り値	@GIV, id, ver [↵]	
パラメータ	id : 製品型番 ver : ファームウェアバージョン	
実行例	@GIV [↵]	製品の情報を取得します。
	@GIV,SWC-2000,1.00 [↵]	製品型番とファームウェアバージョンを取得します。
備考	電源ボタンが " OFF " のときも、@GIV の制御コマンドは有効です。	

SWC-2000 取扱説明書

<コマンドガイド>

Ver.1.3.0

発行日 2023 年 04 月 24 日



株式会社 アイ・ディ・ケイ

本 社 〒242-0021 神奈川県大和市中央 7-9-1
TEL (046) 200-0764 FAX (046) 200-0765

関西営業所 〒564-0063 大阪府吹田市江坂町 1-23-5 大同生命江坂第 2 ビル 5 階
TEL (06) 6192-0764 FAX (06) 6192-0906

九州営業所 〒812-0011 福岡県福岡市博多区博多駅前 4-9-2 八百治センタービル 3 階
TEL (092) 431-0764 FAX (092) 431-0906

E メールアドレス info@idk.co.jp ホームページ www.idk.co.jp