



RPM-400 FHD / 800FHD

通信仕様書（開発者用）

第 1.0 版

2014 年 11 月 20 日

●RPM-400FHD 及び RPM-800FHD (以下 RPM) は外部通信コマンド (RS-232C) により制御が行えます。

●通信によって本機を制御する機器の設計は、本書の記述内容に準じて下さい。

■免責事項

- 火災、地震、第三者による行為、その他の事故、お客様の故意または過失、誤用、その他異常な条件下により生じた損害に関して、当社は一切責任を負いません。
- 本製品の使用、または使用不能から生ずる付随的な損害 (事業利益の損失、事業の中断、記憶内容の変化、消失など) に関して、当社は一切責任を負いません。
- 取扱説明書に記述されている内容以外の使い方によって生じた損害に関して、当社は一切責任を負いません。
- 接続機器との組み合わせによる誤動作などから生じた損害に関して、当社は一切責任を負いません。



目次

■免責事項	ii
第1章 基本事項	4
1.1 通信ポート (RS-232C) の構成	4
1.2 起動時初期状態	4
制御用通信パッケージ	4
1.3 通信パッケージ基本構文	4
▣ 設定コマンド	5
▣ ACKコマンド	6
お問合せ先	7

第1章 基本事項

1.1 通信ポート (RS-232C) の構成

表1.1 外部通信用 RS-232C ポートの設定

通信ビットレート	38400bps
データビット長	8bit
ストップビット長	1bit
パリティビット	なし
フロー制御	なし

1.2 起動時初期状態

RPM は起動時に、電源OFF時に設定されていた内容を RPM 内部メモリより読み出し設定いたします。

制御用通信パッケージ

本章では、システム運用中に外部制御機器が RPM の動作を制御するための通信パッケージを定義します。本章で定義するコマンドを RPM が受理できる条件は、以下の通りです。

1.3 通信パッケージ基本構文

RPM 専用コマンドパッケージの基本的な構文規則を、次のように定義します。通信パッケージは ASCII 可読文字 (英数字、及び、記号) から構成されます。

- パッケージヘッダは "\$" パッケージ終端記号は、[CR] [LF] です。コマンド区切りはありません。
- パッケージヘッダに後続する ASCII 英大文字 2 バイト + 数字 1 ~ 2 バイトをコマンド名とします。
- パラメータの個数や文字数はコマンド毎に異なります。
- 通信のタイムアウト時間は 1sec とします。
- リトライの有無はシステムにより判断してください。

※説明で記述されているコマンドのパラメータ間のスペースは、見易さのために入れています。実際のコマンド上には区切りはありません。

※ RPM は、コマンドは受信後 直ちに "ACK" を返します。

レイアウトの変更など、時間がかかる処理を設定する際もアクセス間隔を考慮する必要はありません。

※ **IN5~8設定、8分割設定** は RPM-800FHD のみのコマンド対応となります。

□ 設定コマンド

\$HK 1 x [CR] [LF]		(外部制御機器→RPM)
機能	入力チャンネルに関する制御	
パラメータ x	機能内容	
0 1	I N 1 を選択します	
0 2	I N 2 を選択します	
0 3	I N 3 を選択します	
0 4	I N 4 を選択します	
0 5	I N 5 を選択します	
0 6	I N 6 を選択します	
0 7	I N 7 を選択します	
0 8	I N 8 を選択します	
機能	映像表示レイアウトに関する制御	
パラメータ x	機能内容	
S 0	シングルレイアウト	
V 3	均等 4 分割レイアウト (I N 1 ~ 4)	
V 2	均等 9 分割レイアウト (I N 1 ~ 8)	
V 1	自動分割レイアウト	
M 1 1	大小分割レイアウト (L) 3 + 1 (左) . . . RPM 4 0 0 のみ	
M 1 2	大小分割レイアウト (L) 3 + 1 (下) . . . RPM 4 0 0 のみ	
M 1 3	大小分割レイアウト (L) 3 + 1 (右) . . . RPM 4 0 0 のみ	
M 1 4	大小分割レイアウト (L) 3 + 1 (上) . . . RPM 4 0 0 のみ	
M 3 1	大小分割レイアウト 3 + 1 (左) o r 8 + 1 (左)	
M 3 2	大小分割レイアウト 3 + 1 (下) o r 8 + 1 (下)	
M 3 3	大小分割レイアウト 3 + 1 (右) o r 8 + 1 (右)	
M 3 4	大小分割レイアウト 3 + 1 (上) o r 8 + 1 (上)	
I 1 1	P i n P レイアウト (L) 3 + 1 (左) o r 8 + 1 (左)	
I 1 2	P i n P レイアウト (L) 3 + 1 (下) o r 8 + 1 (下)	
I 1 3	P i n P レイアウト (L) 3 + 1 (右) o r 8 + 1 (右)	
I 1 4	P i n P レイアウト (L) 3 + 1 (上) o r 8 + 1 (上)	
I 2 1	P i n P レイアウト 3 + 1 (左) o r 8 + 1 (左)	
I 2 2	P i n P レイアウト 3 + 1 (下) o r 8 + 1 (下)	
I 2 3	P i n P レイアウト 3 + 1 (右) o r 8 + 1 (右)	
I 2 4	P i n P レイアウト 3 + 1 (上) o r 8 + 1 (上)	

* P i n P (ピクチャー・イン・ピクチャー)

* パラメータの文字列には英文字 "O" (オー) は使用していません。

▣ ACK コマンド

\$HK 1 x e[CR][LF]		(RPM→外部制御機器)
機能	設定が変更されると ACK を返します。	
パラメータ : x	設定コマンドと同じパラメータ	
フラグ : e	機能内容	
+	正しく設定されました	
-	正しく設定できませんでした。	

<<制御例>>

IN3を選択する場合

外部制御機器 → R P M : \$HK 1 03 [CR][LF]

R P M → 外部制御機器 : \$HK 1 03 +[CR][LF] . . . 正しく設定されました。

ROUND 株式会社ラウンド

<本社>

〒611-0011 京都府宇治市五ヶ庄芝東3番地9

- | | |
|----------------|---|
| ■TEL | 0774-33-5282(代) |
| ■FAX | 0774-33-5297 |
| ■電子メール | round@round.ne.jp |
| ■インターネットホームページ | http://www.round.ne.jp/ |