

IODEP マニュアル
《PELCO マトリクススイッチャ CM6800》
rev 1.0

2013/04/18 株式会社 Javatel

目次

IODEP マニュアル 《PELCO マトリクススイッチャ CM6800》 rev 1.0.....	1
目次.....	2
1 この文書について.....	3
2 変更履歴.....	4
3 ハードウェアの準備.....	5
3.1 PELCO マトリクススイッチャ CM6800 の準備.....	5
3.1.1 CM6800 の設定.....	5
3.1.2 コネクタ接続.....	5
3.1.3 ICS-100 の設定.....	6
3.2 接続テスト.....	7
3.2.1 PELCO マトリクススイッチャとの接続テスト.....	7
4 設定ファイルの準備.....	8
5 メッセージ送受信詳細.....	エラー! ブックマークが定義されていません。
5.1 定義ファイル名.....	9
5.2 IODEP→PELCO マトリクススイッチャ CM6800.....	エラー! ブックマークが定義されていません。
5.2.1 PELCO マトリクススイッチャへの PELCO ASCII コマンド送信の書式.....	9

1 この文書について

本文書では、IODEPとPELCOマトリクススイッチャ CM6800との連携方法について記述します。「IODEP_共通.doc」を先に読んでいることを前提とします。

2 変更履歴

1.0 2013/04/18 マニュアルの文書構成を大幅に見直し。複数ファイルに分割。

3 ハードウェアの準備

3.1 PELCO マトリクススイッチャ CM6800 の準備

CM6800 と ICS-100 を RS-485 接続します。

3.1.1 CM6800 の設定

とくに設定は必要ありません。

3.1.2 コネクタ接続

コネクタは以下の様に接続してください。CM6800 側は Port4 を使用します。

ICS-100	CM6800
9Pin コネクタ 8 番 TX+	RJ-45 コネクタ 1 番 Rx+
9Pin コネクタ 6 番 TX-	RJ-45 コネクタ 2 番 Rx-
- (接続しない) -	RJ-45 コネクタ 5 番 Ground
9Pin コネクタ 4 番 RX-	RJ-45 コネクタ 7 番 Tx-
9Pin コネクタ 7 番 RX+	RJ-45 コネクタ 8 番 Tx+

配線については、下記のマニュアル抜粋図を参考にしてください。

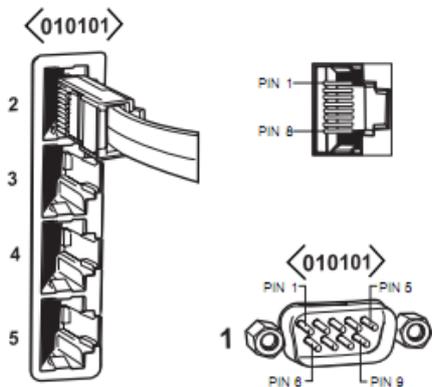


Figure 10. Communication Port Inputs

4	RJ-45	RS-485	1 Rx+ 2 Rx- 5 Ground 7 Tx- 8 Tx+	Genex multiplexer	CM9760-MDA, ASCII, keyboards (KBD100, 200A, & 300A)
---	-------	--------	--	-------------------	--

図 CM6800-32X6 マニュアル p17 より抜粋

A.2 Device's RJ-232/RS-422/RS-485 Pin Assignments

➤ DB9 Pin Define for RS-232 / RS-422 / RS-485

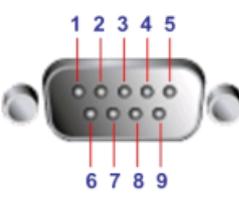
	DB9-PIN	RS-232	RS-422/485 4-wire	RS-485 2-wire
	1	DCD		
	2	RXD		
	3	TXD		
	4	DTR	RX-	Data B(-)
	5	GND		
	6	DSR	TX-	
	7	RTS	RX+	Data A(+)
	8	CTS	TX+	
	9	RI		

図 ICS-100 マニュアル p55 より抜粋

3.1.3 ICS-100 の設定

RS-485 接続する場合、ファームウェアの更新を行ってください。

- (1) http://www.planet.com.tw/en/support/download2.php?id=16529&file_type=65&prod_model=ICS-100 より、ICS-100 Firmware 1.3b090114 をダウンロードし、任意のフォルダに解凍します。
- (2) ICS-100 の設定画面にて、[System] – [Firmware Update]の画面で、「Load」をクリック
- (3) ファイルアップロード画面にて、(1)で解凍した「FW-ICS-10X_V1.3b090114.bin」を指定して「Update」をクリック
- (4) しばらく待ってから、AC アダプタを抜き差しして再起動
- (5) [System] – [System Information]の Software Version の記述が変化しないため判りにくいですが、おそらく成功しているはずです。

[Network Configuration]

DHCP Client : Disable

IP Address : (LAN 内の固定 IP アドレスを指定)

Subnet Mask, Gateway : LAN 内の設定に準拠

DNS : 0.0.0.0

System Name : ICS-100-X (他の ICS-100 と区別するために分かり易い名前を付けてください)

[[Operation Mode]

Serial Port Operating Mode : Pair Connection – Local(Master)

Support Protocol : (チェックしない)

TCP Port Number : 1024

Inactive Timeout : 20

[Serial Port Configuration] (SXC-16LT の仕様に準拠)

Mode : RS485

Baudrate : 1200

Character Bits : 8

Parity Type : none

Stop Bit : 1

Hardware Flow Control : none

Delimiter : 全てチェックしない

3.2 接続テスト

ここまでの設定で、ソケット送信アプリケーションを利用してデバイスとの接続テストを行うことができます。

[PuTTY] 日本語版

<http://hp.vector.co.jp/authors/VA024651/PuTTYkj.html>

をインストールし、

ホスト名：(ICS-100 のアドレス)

プロトコル：Raw

ポート：1024

で接続します。

ホールコンピュータから受信したシグナルが、PuTTY 画面に表示されます。

3.2.1 PELCO マトリクススイッチャとの接続テスト

PuTTY の画面で「1Ma2#a」と入力するとモニター1の入力がカメラ2となります。

「1Ma3#a」と入力するとモニター1の入力がカメラ3となります。

4 設定ファイルの準備

インストールフォルダ C:\¥Javatel¥IODEP にある、**iodep.ini** ファイルをテキストエディタで編集してください。空行および、行頭が「#」で始まる行は無視されます。

IODEP.selcoHost.1	Selco スイッチャーを接続する ICS-100 の IP アドレスとポート番号を「:」で連結して記述します。 ポート番号は通常は 1024。(ICS-100 の設定に従う)
IODEP.selcoHost.n (n は自然数)	同上。ライセンスで許可された数だけ設定できます。

5 IODEP→PELCO マトリクススイッチャ CM6800

各デバイスから受け取ったメッセージに応じて、IODEP は PELCO マトリクススイッチャに対してコマンドを送信します。コマンド定義ファイルは ConfigMaker.exe で編集することができます。

5.1 定義ファイル名

コマンド定義ファイルのファイル名は、以下のように決められています。

- ・ ダイコク電機ホールコンピュータから受信したシグナルによって PELCO マトリクススイッチャへコマンド実行する定義
→daikoku-pelco.dbx
- ・ SMTP メール送信の TO アドレスによって PELCO マトリクススイッチャへコマンド実行する定義
→smtp-pelco.dbx

5.2 実行コマンド詳細

5.2.1 PELCO マトリクススイッチャへの PELCO ASCII コマンド送信の書式

PELCO 製マトリクススイッチャ用の定義ファイルでは、以下の要素を半角スペースでつなげてコマンドを定義します。

#3 (半角スペース) デバイス番号
1Ma2#a コマンド

- ① デバイス番号
PELCO スイッチャのデバイス番号。アプリケーションの設定ファイル(**ioddep.ini** ファイル: 4.2 章)で定義された番号を使う。
- ② コマンド
任意の PELCO ASCII コマンドを記述できる。

表 1 実行コマンド定義の例

コマンド定義の例	解説
#2 1Ma2#a	デバイス#2 で、モニター1 番にカメラ 2 番を表示
Wait 1s	1 秒間ウェイト

表 2 コマンド一覧

コマンド	デバイス番号	引数	内容
任意	整数値	なし	任意の PELCO ASCII コマンド
Wait	なし	ミリ秒 (末尾に s をつけると秒)	ウェイト