IMAGENICS

IMG.Controller

取扱説明書

アプリケーションをご利用頂きありがとうございます。

この取扱説明書をよくご覧になった上、保証書と共に本書をいつでも見られる場所に保管ください。

目次

| 1. インストール方法 |
|---------------------------------|
| 2. ホーム画面 |
| 2.1. 画面構成6 |
| 2.2. 各種操作7 |
| 2.2.1. 探索 |
| 2.2.1.1. 自動探索 |
| 2.2.1.2. IP 探索 10 |
| 2.2.1.3. 「+」(追加探索) 12 |
| 2.2.1.3.1. IP Address 指定 12 |
| 2.2.1.3.2. COM 指定13 |
| 2.2.1.3.3. 非対応機器の追加13 |
| 2.2.1.3.4. オフライン機器の追加14 |
| 2.2.2. ツール設定 |
| 2.2.2.1. アプリケーションテーマの設定15 |
| 2.2.2.2. 起動時自動探索の設定16 |
| 2.2.2.3. オープンソースライセンスの表示16 |
| 2.2.3. 列挙された機器に対する操作17 |
| 2.2.3.1. TCP/UDP/COM 機器共通の動作 17 |
| 2.2.3.1.1. 接続・切断17 |
| 2.2.3.1.2. RS-232C/IDの送信19 |
| 2.2.3.1.3. 機器名の変更と保存19 |
| 2.2.3.1.4. バックアップデータの保存 20 |
| 2.2.3.1.5. バックアップデータの読み込み20 |

| 2.2. | 3.1.6. バックアップデータのクリア20 |
|----------|-------------------------------|
| 2.2. | 3.1.7. 出力解像度の強制変更21 |
| 2.2. | 3.1.8. 入出力間アスペクトの変更22 |
| 2.2. | 3.1.9. シームレス繋ぎの変更22 |
| 2.2. | 3.1.10. パワーセーブ移行時間の変更23 |
| 2.2. | 3.1.11. 入力映像端子の EDID 設定の変更23 |
| 2.2.3. | 2. TCP/UDP 機器の動作 24 |
| 2.2. | 3.2.1. ポート番号の編集 |
| 2.2. | 3.2.2. 接続方式の変更 |
| 2.2.3. | 3. COM 機器の動作 25 |
| 2.2. | 3.3.1. 接続時の RS-232C/ID の変更 25 |
| 3. コントロー | -ル画面26 |
| 3.1. 画面 | 構成26 |
| 3.2. 各種 | 操作27 |
| 3.2.1. | オンスクリーンインフォメーション表示設定27 |
| 3.2.2. | オンスクリーン表示27 |
| 3.2.3. | 本体情報の読み出し28 |
| 3.2.4. | マルチ画面設定 |
| 3.2.4. | 1. マルチ画面プリセット選択 |
| 3.2.4. | 2. マルチ画面時映像操作31 |
| 3.2.5. | ズーム設定 |
| 3.2.6. | トリミング設定 |
| 3.2.7. | MuteControl 設定 |
| 3.2.8. | LiveControl 設定 |
| 3.2.9. | 画面回転設定 |

| | 3.2 | .10. | パターン設定3 | 8 |
|----|------|------|--------------------------|---|
| | 3.2 | .11. | 手動コマンド送受信 | 9 |
| | 3.2 | .12. | コマンド画面の拡大 | 9 |
| | 3.2 | .13. | コントロール画面とコマンド画面を並べて表示する4 | 0 |
| | 3.3. | その個 | 也4 | 1 |
| | 3.3 | .1. | ステータス表示部 | 1 |
| 4. | 対象 | ₹機器− | 一覧 | 1 |
| 5. | オー | ・プンソ | ノースライセンス | 2 |
| 6. | 、ソフ | トウェ | ア免責事項5 | 1 |
| 7. | . 仕様 | およて | ゲシステム要件 | 1 |
| | 7.1. | アプリ | リケーションを動作させるハードウェア要件5 | 1 |
| | 7.2. | アプリ | リケーションを動作させるソフトウェア要件5 | 1 |

1. インストール方法

| 💽 IMG.Controller Package Setup | × |
|--------------------------------|---|
| Ð | Welcome to the IMG.Controller Package Setup Wizard |
| | The Setup Wizard will install IMG.Controller Package on your computer. Click Next to continue or Cancel to exit the Setup Wizard. |
| | |
| | Back Next Cancel |
| IMG.Controller Package Setur | X |
| | |
| Installing IMG.Controller | Package |
| Status: システム レジストリタ | 道を書き込んでいます |
| | Back Next Cancel |
| MG.Controller Package Setur | |
| | Completed the IMG.Controller Package Setup Wizard Click the Finish button to exit the Setup Wizard. |
| | Back Einish Cancel |

インストーラーを起動し黄色枠の「Next」ボタ ンを押下すると、インストールが開始します。

インストールは自動で進行します。 インストール中の操作は必要ありません。

インストールが完了したら黄枠の「Finish」ボ タンを押下します。ウインドウが閉じてインスト ールが完了します。



2. ホーム画面

2.1. 画面構成

コントロール画面は以下のように構成されています。各部の動作については次項で解説しています。

以降、黄色枠は説明対象を示しています。



図 1:ホーム画面の画面構成

2.2. 各種操作

2.2.1.探索

ホーム画面では、ネットワークに接続された機器の探索・列挙動作と、列挙された機器に対しての接続・切断が可能です。また接続状態の機器に限り、機器への操作を行う事も可能です。

| (i) | 本ソフトで列挙可能な機器の上限は 50 件になります。超過した場合以下の画面が表示 | され、50 件目以 |
|-----|---|-----------|
| | 降の機器は列挙されません。 | |
| | | |
| | 最大件数超過 × × | |
| | | |
| | 🗙 リストに登録できる機器は最大50件となります。 | |
| | 🕢 最大件数の範囲内での登録をお願いします。 | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | ОК | |
| | | |
| | 図 2:上限超過時の警告表示 | |

2.2.1.1. 自動探索

| мG | IMG.Controller v0.10.0.0 | | | | | × |
|----|--------------------------|------|------|---|---|---|
| | â | | | | | |
| 1 | MAGENICS | | | | | |
| I | MG.Controller | 自動探索 | IP探索 | + | ණ | |
| | | | | | | |

図 3:自動探索ボタン

ホーム画面上部にある「自動探索」ボタンを押すとネットワークに接続された機器を探索し、見つかった機器を列挙 表示します。

| MG.Controller v1.2.0.0 | | | | | | | - | _ | | × |
|-------------------------------|-------------------------|---|------------------|----------|----|-----------------------------|---------------------|-----|-----|--------------|
| â | | | | | | | | | | |
| IMAGENICS | | | | | | | | | ~ | |
| IMG.Controller | | | 自動探索 | IP探索 | | + | | | ଷ୍ଟ | |
| | | | | Ct | | | | | | \mathbf{x} |
| MAGENICS CRO-8511 | IPv4: 192.168.2.222 | | | Statu | s: | Not | connect | ted | | |
| | Port Num : 1300 ^ ID: 1 | ſ | Backup | | | クリアなし ユ 山 力 問 マ 1 | フ ペ ク レ | | | 3 |
| | Local Port: 50572 | | OUTPUT RE | | و | 八山川间ア ノ アスペクト: | ヘヘシ ド キープ | | | L |
| | Connection: TCP ~ | | シームレス素 | Rぎ | | パワーセー | ブ移行時 | 間 | | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT RESO SET ~ | J | フリーズ型 | | • | 映像 1分 | | | | • |
| | Connection (COM2 | | | Statu | s: | Not | connect | ted | | × |
| MAGENICS Minimum CRO-RS22A | FW : P:2.7 F:4.0 M:0.0 | | Backup | Load | | クリアなし | | | ~ | • |
| | RS-232C/ID : 1 🔨 🕈 | | OUTPUT RE | SOLUTION | | 入出力間アン | スペクト | | | |
| | | | ネイティブ | | ſ | アスペクト | キープ | | | • |
| | | | シームレス素 | 繋ぎ | | パワーセー | ブ移行時 | 間 | | |
| Name: CRO-RS22A | EDID : v | 3 | フリーズ型 | | 1 | 映像 1分 | | | | 1 |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |

図 4:探索結果の表示例





2.2.1.2. IP 探索



図 6:IP 探索ボタン

ホーム画面上部にある IP 探索ボタンを押すことで、ネットワークに接続された機器の中から指定 IP アドレスの機器 を手動探索・列挙表示します。また、IP アドレスを「,」で区切り入力により、複数アドレスの機器を表示可能です。



図 7: IP アドレスの入力例



図 8:複数 IP アドレスの入力例



| 複数 IP を入力した場合、1 つでも不正な文字列 ドレスを入力する際は正しいアドレスのみを入力 | 列が含まれていた場合はエラー表示が行われます。IP ア りしてください。 |
|---|---|
| IP指定で探索する X | IP指定で探索する X |
| IP Address 不正な文字列 | IP Address 192.168.2.11,不正な文字列,192. |
| 複数のIP Addressはカンマで区切ってください。 | 複数のIP Addressはカンマで区切ってください。 |
| 探索キャンセル | 探索キャンセル |
| 図 10:不正な文字列の入力例 1 | 図 11:不正な文字列の入力例 2 |

2.2.1.3. 「+」(追加探索)



図 12:追加探索ボタン

画面の「+」ボタンを押すことでネットワークに接続された機器、および COM ポートに接続された機器を

追加することができます。

2.2.1.3.1. IP Address 指定



図 13: IP アドレスとポート番号の入力例

「IP Address」を選択することで、ネットワークに接続された機器の IP アドレスとポートを指定し、探索・表示できます。

| \land | IP 追加のアドレス欄に不正な文字列を入力して | 追加ボタンを押すと、以下のような入力エラー表示が |
|-------------|---------------------------------------|---|
| <u>_!</u> _ | されます。IP 追加を行う際には、正しい IP アド | レスを入力してください。 |
| | | |
| 入力エラ | - × | 機器を追加する メ |
| \wedge | 不正な文字列を検知しました。 使用可能な文字で探索を行ってください。 | IP 追加を行う際には、正しい IP アドレスを入力してください。 ※ ※列を検知しました。 な文字で探索を行ってください。 ※ () IP Address () TE Address () COM () COM () COM |
| <u> </u> | 誤入力文字:不正な文字列 | Сомз ~ |
| | ОК | 追加キャンセル |
| | 図 14:入力エラー表示 | 図 15:不正な IP の入力例 |

2.2.1.3.2. COM 指定



図 16:COM ポートの選択例

「COM」を選択することで、シリアルポートに接続された機器を追加することができます。

2.2.1.3.3. 非対応機器の追加

| | Connection : | COM1 | | S | tatus : | Not connected | | × |
|---------------------|---|--|------------|---|------------------------------|--|---|--------|
| | FW: | | | Backup Load | d | | | 1 |
| | RS-232C/ID : | t | | OUTPUT RESOLUT | ION A | 、出力間アスペクト | | |
| | | | | | t v | | | ∎ |
| | | | | シームレス繋ぎ | <i>.</i> , | ペワーセーブ移行時間 | | |
| Name: ComPortDevice | EDID : | | t ~ | | t v | | ~ | £ |
| | | | | | | | | |
| | IPv4: | 192.168.1.1 | | St | atus : | Not connected | | × |
| | IPv4: FW: | 192.168.1.1 MacAd : | | St Backup Load | atus : | Not connected | ~ | × |
| | IPv4: FW: Port Num: | 192.168.1.1 MacAd : 1300 🗘 ID : | | St Backup Load OUTPUT RESOLUTI | atus : I ION 入 | Not connected 、出力間アスペクト | ~ | × |
| | IPv4: FW: Port Num: Local Port: | 192.168.1.1 MacAd : 1300 🔷 ID : | t ^ 0 | St Backup Load OUTPUT RESOLUTI | ratus : I ION 入 ノ | Not connected 、出力間アスペクト | ~ | L L |
| | IPv4: FW: Port Num: Local Port: Connection: | 192.168.1.1 MacAd : 1300 🔷 ID : TCP ~ | t ^ 0 | St Backup Load OUTPUT RESOLUTI シームレス繋ぎ | ratus : ION 入 ノー ノイ | Not connected 、出力間アスペクト ペワーセーブ移行時間 | ~ | L L |

図 17:非対応機器の表示例

追加探索では、ネットワーク・シリアルポートに接続されている本ソフトに対応していない機器を追加することも可能 です。

(1) 本ソフトに非対応の機器を接続した場合、機器に対して可能な動作はコマンドの手動送受信のみとなります。手動コマンド送受信に関しては、「<u>手動コマンド送受信</u>」を参照してください。

| MG.Controller v1.0.0.0 | | - o |
|---|---------------------------------|---|
| 192.168.1.1 | | |
| | | Status: Connected X |
| | IPv4: 192.168.1.1 FW: MacAd: | Baskup Load |
| | Port Num : 1300 D : | Backup Load ・ J |
| | Local Port: 64736 | |
| | Connection: UDP | シームレス繋ぎ パワーセーブ移行時間 |
| Name : | EDID : | e v e v |
| ON/SC Info ON/SC Multi | OFF | Read Info Read Multi 本体情報読み出し⊻ |
| マルチ画面プリセット | | ズーム |
| △ 設定を行うには"OFF"以外に変 | 変更して下さい | ● 垂直位置 |
| 垂直拡大 100.0 | Reset | 0.0 、 Reset 2/3 - ス-ム 水平位置 100.0 く > Reset |
| 五百位罢 | | 0.0 < > Reset |
| | 水平拡大 | |
| 水平位置 | 100.0 < > Reset | トリミング <u>垂直上側</u> 0.0 〜 Reset |
| 0.0 < > Reset | | 水平左側 水平右側 |
| | | 0.0 < > Reset 0.0 < > Reset |
| / | ベゼル調整 0.0 < > Reset | 垂直下側 0.0 <u></u> Reset |
| MuteControl | | |
| | de OFF | |
| | | 0FF 🖻 🗹 180° |
| LiveControl | APPR X-Hatch | ▲ < & ▲ & & |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | ☆ 受信データ(ダブルクリックで拡大) |
| 送信データ(ダブルクリックで拡大) | | |
| #\$00iD+0000 #\$00Id+0001 | | |
| #\$00rA00000 | | |
| | | |
| 送信データ(ダブルクリックで拡大) #\$00iD+0000 #\$00Id+0001 #\$00rA00000 | [192 168 1 1:] 通 | |

図 18:非対応機器接続時の画面表示例

2.2.1.3.4. オフライン機器の追加

追加探索ではネットワーク・シリアルポートに接続されていない状態の機器を追加する事も可能です。追加後に機器 を接続した状態で「Connect」ボタンを押すと、機器情報の読みこみを行い通常通りの操作が可能になります。

2.2.2.ツール設定



図 19:ツール設定ボタン

歯車アイコンのボタンを押すことで設定画面を開くことができます。

2.2.2.1. アプリケーションテーマの設定



図 20:カラーテーマ変更部

「テーマ」でアプリケーションのカラーテーマを切り替える事が出来ます。選択可能なテーマは「Dark」・「Light」の2 種類です。



| IMG. | Controller | | | | 自動探索 | IP探索 | + | ¢ | |
|----------------|---------------------|--------------|---------------------------|---|-----------|----------|------------|---|--|
| | × | IPv4 : | 192.168.2.1 | | | Status | Connected | | |
| 1 2 | 00003 000-0851 | FW: 3.2 | MacAd : 00.80.A3.EF.2E.29 | | Backup | Load | クリアなし | | |
| 1 | | Port Num : | 1300 🗘 ID: 1 🗘 | 3 | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | | |
| | 100 mil +11 | Local Port : | 61257 | | ネイティブ | ~ B | アスペクトキープ | | |
| | | Connection | TCP Y | | シームレス | 後ぎ | パワーセーブ移行時間 | | |
| Name : C | RO-URS1 | EDID: 3840 | x2160@60 (4K YUV 4:2:0) ~ | 3 | フリーズ型 | v 3 | 映像 1分 | | |
| 213 HOP | | Connection | : COM4 | | | Status | Connected | | |
| 1 2 | ADMENT CRO-LINESING | FW: 4.0 | | | Backup | Load | クリアなし | | |
| | +15 +11 | RS-232C/ID | 1 🗇 🖻 | | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | | |
| | 18 III 2/8 | | | | ネイティブ | ~ J | アスペクトキープ | | |
| | IMG.LINK to | | | | シームレス | ŔŤ | パワーセーブ移行時間 | | |
| Name - | RO-URS2MR | EDID : | | 3 | フリーズ型 | ~ 3 | 映像1分 | | |
| Name . | | | | | | | | | |
| vame - C | | | | | | | | | |
| Name - C | | | | | | | | | |
| Rame . C | | | | | | | | | |
| Name . C | | | | | | | | | |
| Rame - C | | | | | | | | | |
| Rame . C | | | | | | | | | |
| rame . C | | | | | | | | | |
| Ranie - C | | | | | | | | | |
| Ranie - C | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | |
| realitie - C | | | | | | | | | |

図 21:Dark/Light

2.2.2.2. 起動時自動探索の設定



図 22:起動時自動探索設定部

「起動時に自動探索する」で、アプリケーション起動時に自動探索を行うかどうかを設定できます。

2.2.2.3. オープンソースライセンスの表示

「オープンソースライセンス」で、ライセンス情報を表示します



図 23:オープンソースライセンス表示部

2.2.3.列挙された機器に対する操作

2.2.3.1. TCP/UDP/COM 機器共通の動作

2.2.3.1.1. 接続·切断

| | IPv4: | 192.168.2.1 | | | Status | Not connected | × |
|----------------|--------------|--------------------------|----------------|------------|------------|---------------|---|
| | FW: 3.2 | MacAd: 00.80.A3.EF.2E.29 | | Backup | Load | クリアなし | t |
| | Port Num : | 1300 🔨 ID : | 1 🔪 🕈 | OUTPUT RES | OLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | Local Port : | 61257 | | ネイティブ | t ~ | アスペクトキープ | £ |
| | Connection: | TCP ~ | | シームレス繋 | ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-URS1 | EDID: 3840 | x2160@60 (4K YUV 4:2: | L ~ (0: | フリーズ型 | t v | 映像 1分 | t |

図 24:接続ボタン

非接続状態で機器の「接続」ボタンを押すと機器に接続し、コントロール画面を開きます。

| \wedge | 接続不良等の原因により本体情報の読み出しに失敗した場合、以下のような表示がされコントロール画面 |
|----------|---|
| | は生成されません。このような場合は原因を解消後、再度接続ボタンを押下してください。 |
| | 本体情報読み出し失敗 |
| | 本体情報の読み出しに失敗しました。 |
| | ОК |
| | 図 25:本体情報読み出しエラー表示 |

図 26:機器と接続している時の接続ボタン

接続状態で機器の「接続」ボタンを押下すると機器との接続を切断し、コントロール画面を閉じます。

| MG.Controller v1.0.0.0 | | | | | | | | — | Ō | × |
|-----------------------------|--------------|--------------------|-----------|------------|-----------|--|--------|-----------|----|---|
| COM4 CRO-URS2MR | | | | | | | | | | |
| IMAGENICS IMG.Controller | | | | | 自動探索 | IP探索 | + | | හි | |
| | IPv4: | 192.168.2.1 | | | | Status : | Not | connected | | × |
| MAGBACS CRO-URS1 | FW: 3.2 | MacAd: 00.80.A3.EF | .2E.29 | | Backup | Load | クリアなし | | ~ | £ |
| | Port Num : | 1300 🔷 I | D: 1 | t V | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アニ | スペクト | | |
| | Local Port : | 61257 | | | ネイティブ | t ~ | アスペクト | キープ | | E |
| | Connection: | ТСР | | | シームレス素 | まざ しょうしょう しょう | パワーセー | ブ移行時間 | | |
| Name: CRO-URS1 | EDID: 3840 | x2160@60 (4K YL | JV 4:2:0) | ~ _ | フリーズ型 | Ł v | 映像1分 | | ~ | |

図 27:×ボタン

機器上部の「×」ボタンを押すと、機器を削除します。

| | | - | o × | | | | | |
|---|--|--|---------|----------------|------|------|---|---|
| IMG.Controller | | 自動探索 IP探索 十 | ¢3 | IMG.Controller | 自動探索 | IP探索 | + | ¢ |
| With the second | Connection : CDM4 rw : 40 RS-233C/ID : 1 0 3 3 EDID : 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 | Status: Connected Backup Load クリアなし OUTPUT RESOLUTION 入出力開アスペクト ネイディブ ・ 3 アスペクトキーブ シームレス繋ぎ パワーセーブ移行時 7 フリーズ型 ・ 3 映像1分 | × * * * | | | | | |
| | | | | | | | | |
| | | | | | | | | |

図 28:コントロール画面表示時に×ボタンを押した際の動作例

コントロール画面を表示した状態で「×」ボタンを押すと、コントロール画面と機器の両方が削除されます。

2.2.3.1.2. RS-232C/IDの送信

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | | | Status : | Connected | × |
|----------------|--------------|---------------------------|--------------------|---|-----------|------------|------------|---|
| | FW: 3.0 | MacAd : 00.80.A3.EF.7E.B5 | | | Backup | Load | クリアなし | E |
| | Port Num : | 1300 💙 ID : | 1 <mark>~</mark> • | | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | Local Port : | 59585 | | | ネイティブ | • • | アスペクトキープ | £ |
| | Connection: | TCP ~ | | | シームレス素 | ≹ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | | L | フリーズ型 | t ~ | 映像 1分 | T |

図 29:TCP/UDP 機器での ID 変更部

| | Connection : COM4 | | Status : | Connected | × |
|---------------------|--------------------|-----------|------------|------------|---|
| MAGENICS CRO-URS2MR | FW : 4.0 | Backup | Load | クリアなし | ſ |
| + 10 → 11 | RS-232C/ID : 1 🔷 🗗 | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | | ネイティブ | • | アスペクトキープ | I |
| IMG.LINK tex2 | | シームレス素 | ₹ ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-URS2MR | EDID : | ∽ ┛ フリーズ型 | t ~ | 映像 1分 | 1 |

図 30:COM 機器での RS-232C/ID 変更部

数値を選択・入力した後に右のボタンで機器に RS-232C/ID の送信します。送信可能数値は 0-99 になります。

| (j) 本操作は機器と接続状態の場合のみ行えます。 |
|---------------------------|
|---------------------------|

2.2.3.1.3. 機器名の変更と保存

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | | Status : | Connected | × |
|----------------|--------------|--------------------------|------------|-----------|------------|------------|---|
| | FW: 3.0 | MacAd: 00.80.A3.EF.7E.B5 | | Backup | Load | クリアなし | 1 |
| | Port Num : | 1300 🔷 ID: | 1 🔨 🕈 | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | Local Port : | 59585 | | ネイティブ | L ~ | アスペクトキープ | • |
| | Connection: | TCP ~ | | シームレス素 | &ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | t ~ | フリーズ型 | t v | 映像1分 | T |

図 31:機器入力部

機器の Name の欄を編集することで、機器の名前を編集・保存することができます。

| | 1. | 機器名の保存は TCP/UDP 端末のみ可能です。 |
|---|----|--|
| i | | ※COM 接続された機器は機器名の編集には対応していますが保存には対応していません。 |
| | 2. | 本操作は接続状態・切断状態どちらでも行えます。 |

2.2.3.1.4. バックアップデータの保存

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | | Status : | Connected | × |
|----------------|--------------|--------------------------|-------|-----------|------------|------------|---|
| | FW: 3.0 | MacAd: 00.80.A3.EF.7E.B5 | | Backup | Load | クリアなし | • |
| | Port Num : | 1300 🖍 ID: | 1 ~ 1 | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | Local Port : | 59585 | | ネイティブ | • ح | アスペクトキープ | |
| | Connection: | TCP ~ | | シームレス繋 | ≹ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | • | フリーズ型 | t v | 映像 1分 | 1 |

図 32:バックアップボタン

接続状態の際に機器上の「Backup」ボタンを押すことで機器からバックアップデータを取得し、テキストファイルに 保存することができます。

2.2.3.1.5. バックアップデータの読み込み

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | | | Status : | Connected | × |
|----------------|--------------|-------------------------|---|---|-----------|----------|------------|---|
| | FW: 3.0 | MacAd: 00.80.A3.EF.7E.B | 5 | | Backup | Load | クリアなし | E |
| | Port Num : | 1300 🔷 ID: | | L | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | Local Port : | 59585 | | | ネイティブ | • | アスペクトキープ | E |
| | Connection: | TCP ~ | | | シームレス素 | &ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | | • | フリーズ型 | د ~ | 映像1分 | |

図 33:ロードボタン

接続状態の際に機器上の「Load」ボタンを押すことで、バックアップデータを機器にロードすることができます。

本ソフトや接続機器の不具合・故障の原因となるため、編集されたバックアップデータは絶対にロードしな いで下さい。

2.2.3.1.6. バックアップデータのクリア

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | Status : | Connected | | × |
|----------------|--------------|--------------------------|---------|------------|------------|---|---|
| | FW: 3.0 | MacAd: 00.80.A3.EF.7E.B5 | Backup | Load | クリアなし | ~ | • |
| | Port Num : | 1300 🖍 ID: | | SOLUTION | 入出力間アスペクト | | |
| | Local Port : | 59585 | ネイティブ | د ~ | アスペクトキープ | | |
| | Connection: | TCP ~ | シームレス | 緊ぎ | パワーセーブ移行時間 | | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | * フリーズ型 | t ~ | 映像 1分 | | T |

図 34:バックアップデータクリア部

接続状態の際に機器右上のコンボボックスから任意の項目を選択し、右のボタンを押すことで機器のバックアップデ ータをクリアできます。

| 選択肢 | 動作 |
|---------------|---------------------------------------|
| クリアなし | バックアップデータのクリアを行いません。 |
| ID 番号とネット設定以外 | ID 番号(ネットワーク設定関係含む)以外の全てのデータをクリアします。 |
| 工場出荷設定 | ID 番号を含めて全てのデータをクリアします。工場出荷設定状態になります。 |
| | 機器一覧から削除されるので、再登録を行ってください。 |

(i) 本操作は機器と接続状態の場合のみ行えます。

2.2.3.1.7. 出力解像度の強制変更

| IP III III III IIII IIII IIII | v4: | 192.168.2.222 | | | | Status : | Connected | × |
|-------------------------------|------------|-------------------|---------|-----|-----------|------------|------------|---|
| IMAGENICS CRO-RS11 | 1: 3.0 | MacAd: 00.80.A3.E | F.7E.B5 | | Backup | Load | クリアなし | • |
| | ort Num : | 1300 🔨 | ID: 1 | | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | cal Port : | 59585 | | | ネイティブ | ٩ م | アスペクトキープ | £ |
| Co | onnection: | тср | | | シームレス素 | &ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-RS11 ED | DID: OUT R | ESO SET | | ~ I | フリーズ型 | t ~ | 映像1分 | L |

図 35:出力解像度変更部

接続状態の際に機器の「OUTPUT RESOLUTION」コンボボックスから任意の項目を選択し、右のボタンを押すことで機器の解像度を強制的に変更できます。

(i) 本項目は選択可能な項目が接続されている機種によって異なります。機種ごとの項目と動作について は、各機種の外部制御の取り扱い説明書と外部制御コマンド表を参照してください。

2.2.3.1.8. 入出力間アスペクトの変更

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | | | Status : | Connected | | × |
|---------------------|-----------------|---------------|-------------------------------|---|-----------|----------|------------|---|---|
| MAGENCS CRO-RS11 | ENCROS CRO-RS11 | | MacAd : 00.80.A3.EF.7E.B5 Bac | | | | クリアなし | | • |
| | Port Num : | 1300 🖍 ID: | | Ł | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | | |
| | Local Port : | 59585 | | | ネイティブ | و م | アスペクトキープ | ~ | E |
| | Connection: | тср ~ | | | シームレス繋 | ぎ | パワーセーブ移行時間 | | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | | L | フリーズ型 | د ~ | 映像 1分 | | |

図 36:出力解像度変更部

接続状態の際、機器の「入出力間アスペクト」コンボボックスから任意の項目を選択し、右のボタンを押すことで機器の入出力間アスペクトを変更できます。

(i) 項目と動作については各機種の外部制御の取り扱い説明書と外部制御コマンド表を参照してください。

2.2.3.1.9. シームレス繋ぎの変更

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | | | Status : | Connected | | × |
|--------------------|-------------------------|---------------|-------------------------------|---|-----------|-----------|------------|--|---|
| IMAGENICS CRO-RS11 | FW: 3.0 MacAd: 00.80.A3 | | Ad : 00.80.A3.EF.7E.B5 Backup | | | | クリアなし | | 1 |
| | Port Num : | 1300 🔷 ID: | | t | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | | |
| | Local Port : | 59585 | | | ネイティブ | ۲ ۷ | アスペクトキープ | | £ |
| | Connection: | TCP ~ | | [| シームレス | 繋ぎ | パワーセーブ移行時間 | | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | | ∎ | フリーズ型 | ٤ - | 映像 1分 | | t |

図 37:シームレス繋ぎ変更部

接続状態の際、機器の「シームレス繋ぎ」コンボボックスから任意の項目を選択し、右のボタンを押すことで機器の出 力映像のシームレス動作つなぎ、および入力フレームロック動作の設定を行えます。

(i) 本項目は選択可能な項目が接続されている機種によって異なります。機種ごとの項目と動作について は、各機種の外部制御の取り扱い説明書と外部制御コマンド表を参照してください。

2.2.3.1.10. パワーセーブ移行時間の変更

| | IPv4: | 192.168.2.222 | | | | Status : | Connected | | × |
|--------------------|--------------|---------------|---------------------------|---|-----------|-----------|------------|---|---|
| IMAGENICS CRO-RS11 | FW: 3.0 | | MacAd : 00.80.A3.EF.7E.B5 | | | Load | クリアなし | | |
| | Port Num : | 1300 🖍 ID: | | £ | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | | |
| | Local Port : | 59585 | | | ネイティブ | • ا | アスペクトキープ | | |
| | Connection: | TCP ~ | | | シームレス素 | 紧ぎ | パワーセーブ移行時間 | | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | | • | フリーズ型 | د - | 映像1分 | ~ | £ |

図 38:パワーセーブ移行時間変更部

(i)

接続状態の際、機器の「パワーセーブ移行時間」コンボボックスから任意の項目を選択し、右のボタンを押すことで機器のパワーセーブ移行時間を変更できます。

本項目は選択可能な項目が接続されている機種によって異なります。機種ごとの項目と動作については、各機種の外部制御の取り扱い説明書と外部制御コマンド表を参照してください。

2.2.3.1.11. 入力映像端子の EDID 設定の変更

| | 192.168.2.222 S | | | Status : | Connected | × | | | |
|----------------------|-----------------|----------------|------------|----------|-----------|-----------|------------|------------|---|
| MAGENICS CRO-RS11 | FW: 3.0 | MacAd: 00.80.A | 3.EF.7E.B5 | | | Backup | Load | クリアなし | • |
| | Port Num : | 1300 | ID : | $1 \sim$ | • | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | Local Port : | 59585 | | | | ネイティブ | t ~ | アスペクトキープ | E |
| | Connection: | ТСР | ~ | | | シームレス素 | &ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name: CRO-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | | ~ | 1 | フリーズ型 | E v | 映像 1分 | E |

図 39:入力映像端子の EDID 設定変更部

接続状態の際、機器の「EDID」コンボボックスから任意の項目を選択し、右のボタンを押すことで入力映像端子の EDID 設定を変更できます。

(j) 対応機種のみ変更が可能な項目です。機種ごとの項目と動作については、各機種の外部制御の取り扱い 説明書と外部制御コマンド表を参照してください。

2.2.3.2. TCP/UDP 機器の動作

2.2.3.2.1. ポート番号の編集

| | IPv4 : 192.168.2.22 | | 192.168.2.222 | | | | Status | Connected | × |
|--------------------|---------------------|--------------|---------------------------|---|---|-----------|-----------|------------|---|
| IMAGENICS CRO-RS11 | | FW: 3.0 | MacAd : 00.80.A3.EF.7E.B5 | 5 | | Backup | Load | クリアなし | t |
| | | Port Num : | 1300 🖍 ID: | | • | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペクト | |
| | | Local Port : | 59585 | | | ネイティブ | د ~ | アスペクトキープ | t |
| | | Connection: | TCP ~ | | | シームレス | 繋ぎ | パワーセーブ移行時間 | |
| Name : CRC |)-RS11 | EDID: OUT | RESO SET | | • | フリーズ型 | ~ _ | + 映像1分 | £ |

図 40:ポート番号

機器の Port Num 欄に任意のポート番号を設定することができます。

(i) 本操作は機器と接続状態の場合のみ行えます。

2.2.3.2.2. 接続方式の変更

| IPv4 : 192.168.2.222 | | | | | | Status | Connected | | × | |
|----------------------|------------|---------------------------|----|--|--------|-----------|-----------|----------|-----|---|
| FW: 3.0 | | MacAd : 00.80.A3.EF.7E.B5 | | | Backup | Load | クリアなし | | t | |
| | rt Num : | 1300 | D: | | | OUTPUT RE | SOLUTION | 入出力間アスペ | クト | |
| | cal Port : | 59585 | | | | ネイティブ | ~ 2 | アスペクトキー: | プーン | £ |
| Со | nnection: | тср | ~ | | | シームレス | 繋ぎ | パワーセーブ移行 | 行時間 | |
| Name: CRO-RS11 ED | | ESO SET | | | L | フリーズ型 | ~ 2 | ・ 映像 1分 | | 1 |

図 41:接続方式変更部

機器の Connection コンボボックスの選択肢を変更することで、機器への接続方式を変更することができます。

| 選択肢 | 動作 |
|-----|------------------|
| TCP | TCP 接続で機器と接続します。 |
| UDP | UDP 接続で機器と接続します。 |

| | i | 本操作は機器と切断状態の場合のみ行えます。 |
|--|---|-----------------------|
|--|---|-----------------------|

2.2.3.3. COM 機器の動作

2.2.3.3.1. 接続時の RS-232C/ID の変更

| MG.Controller v1.0.0.0 | | | | | - 0 | × | |
|------------------------|--------------------|-----------------------------|------------|---------|--------|---|--|
| IMG.Controller | | 自動探索 | IP探索 | + | ŝ | | |
| | Connection : COM4 | | Status : | Not con | nected | × | |
| | FW : 4.0 | Backup | Load | クリアなし | | | |
| + | RS-232C/ID : 1 🔶 🛨 | OUTPUT RESOLUTION 入出力間アスペクト | | | | | |
| | | ネイティブ | t ~ | アスペクトキー | プ ~ | • | |
| IMG.LINK tex2 | | シームレス | 解ぎ | パワーセーブ移 | 行時間 | | |
| Name: CRO-URS2MR | EDID : | ~ ┛ フリーズ型 | • • | 映像1分 | ~ | • | |

図 42:RS-232C/ID が 0 に設定されている際の表示例

COM 機器で接続を行う際に機器の RS-232C/ID が 0 だった場合、以下の RS-232C/ID 再設定画面が表示 されます。この画面が表示された時は、1⁻99 の任意の値を選択し接続ボタンを押してください。接続ボタン押下後 に機器の RS-232C/ID は選択した値で再度設定され、コントロール画面が開きます。

| IDを設定する | × |
|--|----------------------------------|
| RS-232Cによるコマン 機器を特定するための 1から99の間で指定し | ド送信には、 DIDが必要になります。 てください。 |
| ID | 1 |
| 接続 | キャンセル |

図 43:RS-232C/ID 再設定画面

(i)

3. コントロール画面

コントロール画面では接続した対象機器に対する操作が可能です。

コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照してください。

3.1. 画面構成

コントロール画面は以下のように構成されています。各部の動作については次項で解説しています。以降、黄色枠は 説明対象を示しています。

| Mg.Controller v1.0.0.0 | - o x |
|---|--|
| (i) 192.168.2.1 CRO-URS1 | |
| IPv4: 192.168.2.1 FW: 3.2 MacAd: 00.80.A3.EF.2E.29 Port Num: 1300 ① ID: Local Port: 61951 Connection: TCP Name: CRO-URS1 EDID: 3840x2160@60 (4K YUV 4:2:0) ON/SC Info ON/SC Multi OFF マルチ画面プリセット A 物言たには"のFF" 055 | Status: Connected × Backup Load クリアなし ・ 1 ・ OUTPUT RESOLUTION 入出力間アスペクト ネイティブ ・ エアスペクトキーブ ・ シームレス繋ぎ パワーセーブ移行時間) ・ フリーズ型 ・ ・ Read Info Read Multi 本体情報読み出し生 ズーム 垂直位置 単位 ・ ・ |
| △設定を行うには"OFF"以外に変更して下さい OFF ◇ 「3 垂直拡大 100.0 ◇ Reset 垂直位置 | -87.4 ページャージャーション・ 水平位置 14.7 く > Reset |
| 0.0 、 Reset 水平拡大 水平位置 100.0 0.0 Reset 0.0 Reset 0.0 Reset 0.0 Reset 0.0 Reset グゼル調整 10.0 く Reset | トリミング 垂直上側 0.3 〜 Reset 水平左側 18.7 < > Reset 重直下側 -6.1 〜 Reset |
| MuteControl | 画面回転 |
| C1 & C1 & CFF | OFF 한 회 180° |
| LiveControl Testpattern + 1khz | |
| Pattern 呼び出し 1 🂭 チ 1 2 3 4 5 6 | 7 8 9 10 11 12 書き込み 1 🔶 チ |
| ① 送信データ(ダブルクリックで拡大) #\$010000000 #\$010B00000 #\$010B00000 #\$010B00000 | 受信データ(ダブルクリックで拡大) #\$01mB+0000 #\$01oH+0000 #\$01oA+0003 #\$01oB+0000 #\$01eD+0003 |

図 44:コントロール画面の構成

3.2. 各種操作

3.2.1. オンスクリーンインフォメーション表示設定

図 45:オンスクリーンインフォメーション設定部

オンスクリーンインフォメーションの表示設定を行います。

| 番号 | ボタン名 | 動作 |
|----|-------------|-------------------------------|
| 1 | ON/SC Info | インフォメーション表示をオンスクリーンします。 |
| 2 | ON/SC Multi | マルチ画面調整用の各種パラメータ値をオンスクリーンします。 |
| 3 | OFF | 通常表示です。オンスクリーンしません 。 |

① コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照してください。

3.2.2.オンスクリーン表示

図 50:オンスクリーン表示部

| 番号 | ボタン名 | 動作 |
|----|---------------|-----------------------------------|
| 1 | Read Info | 現在のインフォメーションオンスクリーン画面をそのまま読み出します。 |
| 2 | Read Multi | 現在のマルチ調整用オンスクリーン画面をそのまま読み出します。 |

| (\mathbf{j}) | コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照し | |
|----------------|---|--------|
| | | てください。 |

3.2.3.本体情報の読み出し

本体情報読み出し业

図 46:本体情報読み出しボタン

接続機器の本体情報の読み出しとコントロール画面への反映を行います。読み込まれた情報に従って、以下のように コントロール画面の黄枠で囲まれた部分が変化します。

| Image: Name : CRO-URS1 ON/SC Info ON/SC Multi | IPv4 : 192.168.2.1 FW: 3.2 MacAd: 00.80.A3.E Port Num : 1300 ♀ Local Port : 61951 Connection: TCP EDID : 3840x2160@60 (4K Y) OFF | EF.2E.29 Ba ID: 1 ~ 2 OUT ネイ ン 2 - UV 4:2:0) ~ 3 フリ Read Info | Status hckup Load PUT RESOLUTION (ティブ 〜 ユ ムレス繋ぎ リーズ型 〜 ユ Read Multi | : Conne クリアなし 入出力間アスペイ アスペクトキー: パワーセーブ移 映像1分 本体情報: | ected × ~ 『 クト プ ~ 『 行時間 ~ 『 読み出し坐 |
|---|--|--|---|--|--|
| マルチ画面プリセット | を更して下さい OFF ~ | ズーム 垂直位置 87.4 次平位置 14.7 トリミング 水平左側 18.7 く | Reset → Reset ● 重直上側 0 → Reset ● 垂直下側 -6 | センタ- 100.7 3 ⁽) Reset 水平右伯 0.0 1 ⁽) Reset | -ズーム Y < > Reset 削 O < > Reset |
| MuteControl | d ^a Off | 画面回転 F OFF | ß | \$ | 180° |
| LiveControl Testpattern + 1 khz Fr | eeze 💽 X-Hatch 💽 | | 4 | 2 1 | لا لک |

図 47:本体情報読み出し反映箇所

3.2.4.マルチ画面設定

3.2.4.1. マルチ画面プリセット選択

| マルチ画面プリセット | | | |
|--|-------------------------|--|--|
| △ 設定を行うには"OFF"以外に変更して下 | さい OFF 🗸 🔳 | | |
| 垂直拡大 100.0 🔷 Re | set | | |
| 垂直位置 0.0 ↓ Reset 水平位置 0.0 < > Reset | 水平拡大 100.0 < > Reset | | |
| ベゼル調整 | 整 10.0 < > Reset | | |

図 49:オンスクリーンインフォメーション設定部

マルチ画面設定部上側のコンボボックスで任意の項目を選択し、右のボタンを押すことで、接続機器にマルチ画面モードの設定を行えます。設定後、マルチ画面設定部下側の画面表示が設定によって切り替わります。

| マルチ画面プリセット | | | | |
|---------------|--------------|-------|------|------------|
| | | M4:H3 | L.V1 | × 1 |
| 垂直拡大 10 | 00.0 🔨 Reset | | | |
| 垂直位置 | | | | |
| 0.0 🔶 Reset | | 水平拡大 | | |
| 水平位置 | | 100.0 | < > | Reset |
| 0.0 < > Reset | | | | |
| | | | | |
| | | | | |
| | ベゼル調整 | 10.0 | < > | Reset |

図 50:マルチ画面設定時映像操作部(設定:M4:H1.V1の場合)

(i

コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照してください。

3.2.4.2. マルチ画面時映像操作

| マルチ画面プリセット | | | |
|------------------------------|---|---|------------|
| ♪ 設定を行うには"OFF"以外に変更して下さい OFF | | | • 1 |
| ① 垂直拡大 100.0 🔷 Reset | | | |
| 垂直位置 | | | |
| ② 0.0 | ţ | | |
| 水平位置 ④ 100.0 | < | > | Reset |
| 3 0.0 < > Reset | Γ | | |
| | | | |
| | | | |
| ⑤ ベゼル調整 10.0 | < | > | Reset |

図 51:マルチ画面設定時映像操作部

マルチ画面設定部下側では、マルチ画面設定時の映像の操作が行えます。

| 番号 | ボタン名 | 動作 |
|----|--------|--|
| 1 | 垂直拡大 | マルチ画面ユーザー設定時の、垂直拡大サイズを設定します。 |
| 2 | 垂直位置 | マルチ画面ユーザー設定時の、垂直切り出し位置を設定します。 |
| 3 | 水平位置 | マルチ画面ユーザー設定時の、水平位置を設定します。 |
| 4 | 水平拡大 | マルチ画面ユーザー設定時の、垂直拡大サイズを変更します。 |
| Ē | ベゼル:国敕 | 固定マルチ画面使用時の、ベゼル幅オフセットです。固定マルチ画面については各機種の |
| 3 | ハビル調筆 | 外部制御の取り扱い説明書を参照してください。 |

(i) マルチ画面モードの設定が「OFF」の場合は、マルチ画面設定時の映像の操作は行えません。

| (\mathbf{i}) | コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照し |
|----------------|---|
| \bigcirc | てください。 |

3.2.5.ズーム設定

図 54:ズーム設定部

| 番号 | ボタン名 | 動作 |
|----|--------|---|
| | 五古位罢 | 出力映像のズーム垂直位置設定です。上下切り取り位置まで 0.1%単位で映像シフトしま |
| | 王恒仏恒 | す。 |
| 0 | 北亚佐翠 | 出力映像のズーム水平位置設定です。左右切り取り位置まで 0.1%単位で映像シフトしま |
| | 小十位直 | す。 |
| 0 | センターズー | 出力映像のズームサイズ設定です。-100.0%(取切無し)から+800.0%(縦横 8 倍)ま |
| 9 | Ц | でを 0.1%単位で出力画面センター位置からズームできます。 |

| | | プロ -87.5 -87.5 水平位置 14.7 〈 > Reset |
|---|---|--|
| i | 各ボタンで設定中、変更される箇所が赤くなります。 ①垂直位置:上下 ②水平位置:左右 ③センターズーム:上下左右 | ズ 1 1 -87.5 水平位置 14.6 〈 > Reset 14.6 〈 > Reset |
| | | ズーム 重直位譜 3 47.5 ~ Reset 水平位置 14.6 〈 〉 Reset |

図 55:ズーム設定部

(i)

│機器の最小桁数が「0.01」と設定されている場合は、0.01%単位で映像シフトします。

① コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照してください。

3.2.6.トリミング設定

図 56:トリミング設定部

| 番号 | ボタン名 | 動作 | |
|-------------------------------|--------------|--|--|
| | 水平左側 | 入力映像へのトリミング処理、水平左側位置です。画面左端から 0.1%単位でトリミング | |
| | | します。 | |
| 0 | 五百 上側 | 入力映像へのトリミング処理、垂直上側位置です。画面上端から 0.1%単位でトリミング | |
| $\langle \mathcal{L} \rangle$ | 王臣上侧 | します。 | |
| | 水平右側 | 入力映像へのトリミング処理、水平右側位置です。画面右端から 0.1%単位でトリミング | |
| 3 | | します。 | |
| 4 | 垂直下側 | 入力映像へのトリミング処理、垂直下側位置です。画面下端から 0.1%単位でトリミング | |
| | | します。 | |

| | 各ボタンで設定中、変更される箇所が赤くなりま | |
|---|-------------------------------------|---|
| i | す。 ①水平左側:左 ②垂直上側:上 ③水平右側:右 | ・リミング 垂直上側 0.2 [^] Constraints 2 正 水平右側 18.6 < > Reset 0.0 < > Reset 垂直下側 -6.1 [^] Constraints |
| | ④垂直下側:下 | ・リミング 垂直上側 0.2 Reset ③ 水平右側 0.0 Reset 18.6 Reset 0.0 Reset 重直下側 -6.1 Reset |

図 57:トリミング設定部

(i) 機器の最小桁数が「0.01」と設定されている場合は、0.01%単位でトリミングします。

3.2.7. MuteControl 設定

図 58:MuteControl 設定部

(i)

| 番号 | ボタン名 | 動作 |
|----|---------|----------------------|
| 1 | Video + | 出力映像音声を無条件にミュートします。 |
| | Audio | |
| 2 | Video | 出力映像のみを無条件にミュートします。 |
| 3 | Audio | 出力音声のみを無条件にミュートします。 |
| 4 | OFF | 出力映像音声のミュートを全て解除します。 |

| | | luteControl | |
|---|---------------------------------------|------------------|---------|
| i | ボタン名はボタンの上にマウスカーソルを置き、しばらく経つと表示 されます。 | 4, KD | kD |
| | | iveControl Video | + Audio |

コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照し てください。

3.2.8. LiveControl 設定

図 59:LiveControl部

| 番 | ボタン名 | 動作 |
|---|------------------|---------------------------------------|
| 号 | | |
| | Tostpattorn+1kbz | 内蔵テストパターンへの切替え設定です。ON にすると現在設定されている解像 |
| U | | 度の内臓テストパターン表示へ切り替えます。 |
| 2 | Freeze | 出力映像のフリーズです。 |
| 0 | V. Llatab | 入力映像へ簡易クロスハッチをスーパーインポーズします。(各画面の繋ぎ位置の |
| 3 | X-Halch | 調整目安用) |

| (i) | コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照し |
|-----|---|
| | てください。 |

3.2.9. 画面回転設定

出力映像の回転および反転設定です。

図 60:画面回転部

| 番号 | ボタン名 | 動作 |
|------------|-------------|----------------------------|
| 1 | 通常 | 回転無しの通常表示です。 |
| 2 | 左90度 | 反時計方向へ90度回転表示します。 |
| 3 | 右 90 度 | 時計方向へ90度回転表示します。 |
| 4 | 180度 | 180度回転します。 |
| 5 | 左右反転 | 水平方向を左右反転します。 |
| 6 | 上下反転 | 垂直方向を上下反転します。 |
| \bigcirc | 左90度上下反転 | 反時計方向へ90度回転後、上下反転を同時に行います。 |
| 8 | 右 90 度 上下反転 | 時計方向へ90度回転後、上下反転を同時に行います。 |

| ① ボタン名はボタンの上にマウスカーソルを置き、しばらく経つと表示されます。 パー のF ② ③ ③ <t< th=""><th></th><th></th><th>l</th><th>垂直下側;</th><th>0.0</th></t<> | | | l | 垂直下側; | 0.0 |
|--|-----|-----------------------------------|---------|--------|------|
| ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ | í | ボタン名はボタンの上にマウスカーソルを置き、しばらく経つと表示さ | 画面回転 | | |
| □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ | | れます。 | OF | L7 | Ś |
| | | | 通常 | 4 | A 54 |
| | (i) | コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」 | と「外部制御二 | マンド表」を | を参照し |

3.2.10.パターン設定

図 61:パターン操作部

| 番号 | 動作 | 動作 | |
|----|----------|--|--|
| | パターン呼び出し | パターンロードを行います。手入力か入力欄右側の上下ボタン(増減値:1)で 1~100 | |
| U | | までの任意の数値を選択し右のボタンで送信します。 | |
| 0 | パターンセレクト | パターンロードを行います。ボタンの数字に対応した 1~12 までのパターンを呼びだ | |
| | | します。 | |
| 0 | パターン書き込み | パターンセーブを行います。手入力か入力欄右側の上下ボタン(増減値:1)で 1~100 | |
| 9 | | までの任意の数値を選択し右のボタンで送信します。 | |

| i | コマンドの動作と注意点については、各機種の「外部制御の取扱説明書」と「外部制御コマンド表」を参照し |
|---|---|
| | てください。 |

3.2.11. 手動コマンド送受信

図 62:コマンド入力部

コントロール画面下部のテキスト入力欄に任意のコマンドを入力し右のボタンを押すことで、入力したコマンドを機器に送信することができます。

| | 手動コマンド送受信部でキーボードの「↑」または「↓」を | 送信データ(ダブルクリックで拡大) BBB CCC |
|---|---|--|
| i | 神やりると、子動人力で送信したコマンドの履歴を確認 できます。 ↑:最初に入力されたコマンドから順に履歴を表示します。 | AAA 送信データ(ダブルクリックで拡大) #\$01Me00000 AAA BBB CCC ・ |
| | ↓: 取後に入力されたコマントから順に腹腔を衣示します。 | BBB 送信データ(ダブルクリックで拡大) #\$01Me00000 AAA BBB 2000 |

3.2.12.コマンド画面の拡大

送信データ(ダブルクリックで拡大)または受信データ(ダブルクリックで拡大)の箇所をダブルクリックすると 別ウインドウでコマンド画面が表示されます。

| ① 送信データ(ダブルクリックで拡大) #\$01Ma+0001 #\$01Me00000 | 受信データ(ダブルクリックで拡大) #\$01oA+00000 #\$01oB+00000 #\$Ta #\$Ta |
|--|---|
|--|---|

図 63:コマンド入力部

| 送信データ 受信データ #\$01oD00000 #\$01oD+0000 #\$01oE00000 #\$01oE+0000 #\$01cE00000 #\$01oE+0000 #\$01cE00000 #\$01oE+0000 #\$01cE00000 #\$01oE+0000 #\$01cE00000 #\$01oE+0000 #\$01cE00000 #\$01cE+0000 #\$01zA00000 #\$01zA+0000 #\$01zA00000 #\$01zE+0000 #\$01zE00000 #\$01zE+0000 #\$01tD00000 #\$01tB+0000 #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01tD00000 #\$01mA+0001 #\$01mC00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 | Mg [192.168.2.222:CRO-URS2ML] | | - | × |
|---|-------------------------------|---|---|---|
| #\$01oD00000 #\$01oC0000 #\$01oE00000 #\$01oC+0000 #\$01aC00000 #\$01aC+0000 #\$01zA00000 #\$01zA+0000 #\$01zA+00000 #\$01zA+0000 #\$01zA+00000 #\$01zA+0000 #\$01zA+00000 #\$01zA+0000 #\$01mA+00000 #\$01mA+0001 #\$01mB+00000 #\$01mE+0000 #\$01mE+00000 #\$01mE+0000 #\$01mB+00000 #\$01mB+0000 #\$01aB00000 #\$01aA+0000 #\$01aB00000 #\$01aA+0000 #\$01aB00000 #\$01aA+0000 #\$01aB00000 #\$01aA+0000 | | 受信データ しんしょう しんしょう しんしょう しんしょう しんしょう ひょうしん しんしょう ひょうしん しんしょう ひょうしん しんしょう ひょう しんしょう しんしょう しんしょう しんしょう しんしょう しんしょう しんしょう ひょう ひょう ひょう ひょう ひょう ひょう ひょう ひょう ひょう ひ | | |
| #\$01oC00000 #\$01oC+0000 #\$01oE+00000 #\$01oE+0000 #\$01zA00000 #\$01zA+0000 #\$01zB00000 #\$01zB+0000 #\$01tB00000 #\$01zB+0000 #\$01tB00000 #\$01tB+0000 #\$01tB00000 #\$01tD+0000 #\$01tB00000 #\$01tD+0000 #\$01tCC00000 #\$01tD+0000 #\$01tCC00000 #\$01tD+0000 #\$01tC00000 #\$01tD+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE+00000 #\$01mE+0000 #\$01nB00000 #\$01mE+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 | #\$01oD00000 | #\$01oD+0000 | | |
| #\$01oE00000 #\$01oE0000 #\$01oG00000 #\$01oG000 #\$01zA00000 #\$01zA+0000 #\$01zC00000 #\$01zA+0000 #\$01zC00000 #\$01zC+0000 #\$01tA00000 #\$01tB+0000 #\$01tB00000 #\$01tC+0000 #\$01tC+0000 #\$01tC+0000 #\$01tD00000 #\$01tC+0000 #\$01tD00000 #\$01tC+0000 #\$01mC+00000 #\$01mC+0000 #\$01mC+00000 #\$01mC+0000 #\$01mE+00000 #\$01mE+0000 #\$01mE+00000 #\$01mB+0000 #\$01mB+00000 #\$01mB+00000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01oC00000 | #\$01oC+0000 | | |
| #\$01oG00000 #\$01oG+0000 #\$01zA00000 #\$01zB+0000 #\$01zA00000 #\$01zB+0000 #\$01tA00000 #\$01tA+0000 #\$01tA00000 #\$01tB+0000 #\$01tD00000 #\$01tB+0000 #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01tD00000 #\$01aB+0000 #\$01aB00000 #\$01aB+0000 #\$01aB+0000 #\$01aB+0000 | #\$01oE00000 | #\$01oE+0000 | | |
| #\$01zA00000 #\$01zB0000 #\$01zC00000 #\$01zC+0000 #\$01tA0000 #\$01tA+0000 #\$01tB00000 #\$01tB+0000 #\$01tD00000 #\$01tC+0000 #\$01tD00000 #\$01tC+0000 #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mC00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$010A+0000 #\$010A+0000 #\$010B00000 #\$010B+0000 | #\$01oG00000 | #\$01oG+0000 | | |
| #\$01zB0000 #\$01zB+0000 #\$01zC0000 #\$01zC+0000 #\$01tB0000 #\$01tA+0000 #\$01tB0000 #\$01tB+0000 #\$01tC00000 #\$01tB+0000 #\$01tD0000 #\$01tB+0000 #\$01br0000 #\$01tB+0000 #\$01br0000 #\$01br+0000 #\$01mb0000 #\$01mb+0000 #\$01mb0000 #\$01mb+0000 #\$01mb00000 #\$01mb+0000 #\$01mb+00000 #\$01mb+0000 #\$01mb+00000 #\$01mb+0000 #\$01mb+00000 #\$01mb+0000 #\$01mb+00000 #\$01mb+0000 #\$01mb+00000 #\$01mb+0000 #\$01mb+00000 #\$01mb+0000 | #\$01zA00000 | #\$01zA+0000 | | |
| #\$01zC00000 #\$01zC+0000 #\$01tB00000 #\$01tB+0000 #\$01tD00000 #\$01tB+0000 #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mC00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB+0000 #\$01mB+0000 #\$01mB+0000 #\$01mB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+00000 #\$01nB+0000 #\$01nB+00000 #\$01nB+0000 <td>#\$01zB00000</td> <td>#\$01zB+0000</td> <td></td> <td></td> | #\$01zB00000 | #\$01zB+0000 | | |
| #\$01tA00000 #\$01tA+0000 #\$01tB00000 #\$01tB+0000 #\$01tC00000 #\$01tC+0000 #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01bD0000 #\$01bD+0000 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mC+0000 #\$01mC+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01oH=0000 #\$01oH=0000 #\$01oH=0000 #\$01oH=0000 #\$01oH=00000 #\$01oH=0000 #\$01oB=00000 #\$01oB=0000 | #\$01zC00000 | #\$01zC+0000 | | |
| #\$01tB00000 #\$01tB+0000 #\$01tC00000 #\$01tD+0000 #\$01bF00000 #\$01tD+0000 #\$01bF00000 #\$01bF+0000 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mC00000 #\$01mA+0001 #\$01mD00000 #\$01mB+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01nB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01tA00000 | #\$01tA+0000 | | |
| #\$01tC00000 #\$01tC+0000 #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mC00000 #\$01mA+0001 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB+0000 #\$01mE+0000 #\$01oH+0000 #\$01oH+0000 #\$01oB+0000 #\$01oB+0000 | #\$01tB00000 | #\$01tB+0000 | | |
| #\$01tD00000 #\$01tD+0000 #\$01oF00000 #\$01oF+0000 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mD00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01nB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01tC00000 | #\$01tC+0000 | | |
| #\$010F00000 #\$010F+0000 #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mC00000 #\$01mC+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mF+0000 #\$01mF00000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+00000 #\$01nB+0000 #\$01oB+00000 #\$01oB+0000 | #\$01tD00000 | #\$01tD+0000 | | |
| #\$01mA00000 #\$01mA+0001 #\$01mC00000 #\$01mC+0000 #\$01mD00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mE+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB+0000 #\$01nB+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01oF00000 | #\$01oF+0000 | | |
| #\$01mC00000 #\$01mC+0000 #\$01mD00000 #\$01mE+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mF+0000 #\$01m600000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01m6+0000 #\$01mB00000 #\$01m6+0000 #\$01mB00000 #\$01m6+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01nB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oH+0000 | #\$01mA00000 | #\$01mA+0001 | | |
| #\$01mD00000 #\$01mD+0000 #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mF+0000 #\$01m600000 #\$01mF+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01nB00000 #\$01mB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01mC00000 | #\$01mC+0000 | | |
| #\$01mE00000 #\$01mE+0000 #\$01mF00000 #\$01mF+0000 #\$01m600000 #\$01m6+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oH+0000 | #\$01mD00000 | #\$01mD+0000 | | |
| #\$01mF00000 #\$01mF+0000 #\$01mG00000 #\$01mG+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01mE00000 | #\$01mE+0000 | | |
| #\$01mG00000 #\$01mG+0000 #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oH+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01mF00000 | #\$01mF+0000 | | |
| #\$01mB00000 #\$01mB+0000 #\$01oH00000 #\$01oH+0000 #\$01oA00000 #\$01oA+0000 #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01mG00000 | #\$01mG+0000 | | |
| #\$010H00000 #\$010H+0000 #\$010A00000 #\$010A+0000 #\$010B00000 #\$010B+0000 | #\$01mB00000 | #\$01mB+0000 | | |
| #\$010A00000 #\$010A+0000 #\$010B00000 #\$010B+0000 | #\$01oH00000 | #\$01oH+0000 | | |
| #\$01oB00000 #\$01oB+0000 | #\$01oA00000 | #\$01oA+0000 | | |
| | #\$01oB00000 | #\$01oB+0000 | | |
| | | • | | ' |
| | | | | |

図 64:別ウインドウでコマンド画面が拡大された時の表示

3.2.13.コントロール画面とコマンド画面を並べて表示する

コントロール画面もしくは別ウインドウのコマンド画面のタイトルバーにて最大化(口)を行うと、

2 つのウインドウを揃えて表示することが可能です

| 192.168.2.1:CRO-URS1 | - 0 | IMG.Controller v0.10.0.0 | | |
|--|--|---|---|----------------|
| 送信データ #\$901d+9001 #\$8101898999 | 受信データ #\$9101+9901 #\$9100+9009 | CO 192.168.1.100 192.168.2.1 CRO-UIS1 | | |
| \$\$11.0000000 \$\$31.0c00000 \$\$31.0c00000 \$\$31.000000 \$\$31.000000 | \$\$10<-0000 \$\$10<-0000 \$\$10<-0000 \$\$11.0+0000 \$\$11.0+0000 \$\$11.0+0000 \$\$11.0+0000 \$\$11.0+0000 \$\$11.0+0000 | Invel: 192,168.2.1 Invel: 192,168.2.1 W1:3.2 Mexid: 0.00.ALEF2E:30 Backup Port Num: 1300 OUTPUT RESOL Invel: 1202 2.478.47 2.478.47 | Status: Connected へ Load クリアなし ・ す LUTION 入出力間アスペクト ・ す | |
| #\$311C09090 #\$311C09090 #\$311C09090 #\$311C09090 | | Connection: TCP シームレス集ぎ Name: CRO-UR51 EDID: 3840x2160 (4K HDMI ALL SDR) マーチ フリーズ型 | パワーセーブ移行時間 | |
| #\$01000000 #\$01000000 #\$01mA00000 #\$01mC00000 | #361ach-8000 #361ach-8000 #361ach-8000 #361ach-8000 | ON/SC Info ON/SC Multi OFF Read Info Read | Multi 本体情報読み出し主 | |
| *311000000 #3511-60000 #3511060000 #351060000 #351060000 #351060000 | *\$018-0000 #\$016-0000 #\$016-0000 #\$0104-0000 #\$0104-0001 #\$0104-0001 | | センターズーム 100.0 く > Reset | |
| ffilododo ffilo-h600 | #\$01e0+0000 | 0.0 ☆ Reset 水平拡大 水平位置 100.0 <> Reset トリミング 通道 1.0 <> Reset 0.0 <> R | 上朝 0.0 0 Reset 水平右朝 0.0 < > Reset | |
| | | | ペゼル調整 0.0 < > Reset #20 | 下例 0.0 🗘 Reset |
| | | MuteControl 画面回転 C ^{II} 合 ^P OFF OFF | 운 역 180° | |
| | | LiveControl Testpattern + 1khz • Freeze • X.Hatch • | 4 2 A 2 A | |
| | | Pattern ₩7018L 1 🔆 э 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 | 11 12 書き込み 1 🏷 ヨ | |
| | | ① 受信デ タ(ガルクリックで転大) #01 macrosome #01 macrosome #03 macrosome #191 macro | иченик) | |

図 65:コントロール画面とコマンド画面を並べて表示

3.3. その他

3.3.1. ステータス表示部

画面下部のステータス表示部にはソフトウェアが行っている動作の内容や、現在の状態が表示されます。

図 66:作中表示の例

[192.168.2.222:CRO-URS2ML] 通信エラーが発生しました。

図 67:通信エラーが発生した際

4. 対象機器一覧

本ソフトは以下の機種に対応しております。

- CRO-RS22A :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-rs22a/</u>
- CRO-RS22AL :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-rs22al/</u>
 - :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-irs2/</u>
 - CRO-SHC5 :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-shc5/</u>
 - CRO-PS12A :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-ps12a/</u>
- CRO-H2SC :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-h2sc/</u>
 - CRO-I2SC

CRO-IRS2

- CRO-RS11
- CRO-URS1
- CRO-URS2ML
- CRO-URS2MR
- CRO-HRS1
- :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-rs11/</u>
- 1 :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-urs1/</u>
 - :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-urs2ml/</u>

:https://imagenics.co.jp/products/cro-i2sc/

- :<u>https://imagenics.co.jp/products/cro-urs2mr/</u>
- 1 :<Web サイト準備中>

5. オープンソースライセンス

License for 白源/HackGen

Licensing

- Source fonts are licensed under SIL OPEN FONT LICENSE Version 1.1.

For more information, see "LICENSE_<FontName>" file contained in the "source" directory.

- "白源/HackGen" are licensed under SIL OPEN FONT LICENSE Version 1.1.

- Other source code, such as generating scripts, will use the MIT license.

"白源/HackGen" licensing

Copyright (c) 2019, Yuko OTAWARA. with Reserved Font Name "白源", "HackGen" This Font Software is licensed under the SIL Open Font License, Version 1.1. This license is copied below, and is also available with a FAQ at: <u>https://scripts.sil.org/OFL</u>

SIL OPEN FONT LICENSE Version 1.1 - 26 February 2007

PREAMBLE

The goals of the Open Font License (OFL) are to stimulate worldwide development of collaborative font projects, to support the font creation efforts of academic and linguistic communities, and to provide a free and open framework in which fonts may be shared and improved in partnership with others.

The OFL allows the licensed fonts to be used, studied, modified and redistributed freely as long as they are not sold by themselves. The fonts, including any derivative works, can be bundled, embedded, redistributed and/or sold with any software provided that any reserved names are not used by derivative works. The fonts and derivatives, however, cannot be released under any other type of license. The requirement for fonts to remain under this license does not apply to any document created using the fonts or their derivatives.

DEFINITIONS

"Font Software" refers to the set of files released by the Copyright Holder(s) under this license and clearly marked as such. This may include source files, build scripts and documentation. "Reserved Font Name" refers to any names specified as such after the copyright statement(s).

"Original Version" refers to the collection of Font Software components as distributed by the Copyright Holder(s). "Modified Version" refers to any derivative made by adding to, deleting, or substituting -- in part or in whole -- any of the components of the Original Version, by changing formats or by porting the Font Software to a

"Author" refers to any designer, engineer, programmer, technical writer or other person who contributed to the Font Software.

PERMISSION & CONDITIONS

new environment.

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of the Font Software, to use, study, copy, merge, embed, modify, redistribute, and sell modified and unmodified copies of the Font Software, subject to the following conditions:

 Neither the Font Software nor any of its individual components, in Original or Modified Versions, may be sold by itself.

2) Original or Modified Versions of the Font Software may be bundled, redistributed and/or sold with any software, provided that each copy contains the above copyright notice and this license. These can be included either as stand-alone text files, human-readable headers or in the appropriate machine-readable metadata fields within text or binary files as long as those fields can be easily viewed by the user.

3) No Modified Version of the Font Software may use the Reserved Font Name(s) unless explicit written permission is granted by the corresponding Copyright Holder. This restriction only applies to the primary font name as presented to the users.

4) The name(s) of the Copyright Holder(s) or the Author(s) of the Font
Software shall not be used to promote, endorse or advertise any
Modified Version, except to acknowledge the contribution(s) of the
Copyright Holder(s) and the Author(s) or with their explicit written permission.

- 43 -

5) The Font Software, modified or unmodified, in part or in whole, must be distributed entirely under this license, and must not be distributed under any other license. The requirement for fonts to remain under this license does not apply to any document created using the Font Software.

TERMINATION

This license becomes null and void if any of the above conditions are not met.

DISCLAIMER

THE FONT SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO ANY WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT OF COPYRIGHT, PATENT, TRADEMARK, OR OTHER RIGHT. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT HOLDER BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, INCLUDING ANY GENERAL, SPECIAL, INDIRECT, INCIDENTAL, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF THE USE OR INABILITY TO USE THE FONT SOFTWARE OR FROM OTHER DEALINGS IN THE FONT SOFTWARE.

Other source licensing (MIT) Copyright (c) 2019 Yuko OTAWARA

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM,

- 44 -

OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN

THE SOFTWARE.

License for Noto Sans Japanese

Noto Sans Japanese

License

Copyright 2014-2021 Adobe (http://www.adobe.com/), with Reserved Font Name 'Source'

This Font Software is licensed under the SIL Open Font License, Version 1.1 . This license is copied below, and is also available with a FAQ at: https://openfontlicense.org SIL OPEN FONT LICENSE Version 1.1 - 26 February 2007

PREAMBLE

The goals of the Open Font License (OFL) are to stimulate worldwide development of collaborative font projects, to support the font creation efforts of academic and linguistic communities, and to provide a free and open framework in which fonts may be shared and improved in partnership with others.

The OFL allows the licensed fonts to be used, studied, modified and redistributed freely as long as they are not sold by themselves. The fonts, including any derivative works, can be bundled, embedded, redistributed and/or sold with any software provided that any reserved names are not used by derivative works. The fonts and derivatives, however, cannot be released under any other type of license. The requirement for fonts to remain under this license does not apply to any document created using the fonts or their derivatives.

DEFINITIONS

"Font Software" refers to the set of files released by the Copyright Holder(s) under this license and clearly marked as such. This may include source files, build scripts and documentation.

"Reserved Font Name" refers to any names specified as such after the copyright statement(s).

"Original Version" refers to the collection of Font Software components as distributed by the Copyright Holder(s). "Modified Version" refers to any derivative made by adding to, deleting, or substituting -- in part or in whole -- any of the components of the Original Version, by changing formats or by porting the Font Software to a new environment.

"Author" refers to any designer, engineer, programmer, technical writer or other person who contributed to the Font Software.

PERMISSION & CONDITIONS

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of the Font Software, to use, study, copy, merge, embed, modify, redistribute, and sell modified and unmodified copies of the Font Software, subject to the following conditions:

Neither the Font Software nor any of its individual components, in Original or Modified Versions, may be sold by itself. Original or Modified Versions of the Font Software may be bundled, redistributed and/or sold with any software, provided that each copy contains the above copyright notice and this license. These can be included either as stand-alone text files, human-readable headers or in the appropriate machine-readable metadata fields within text or binary files as long as those fields can be easily viewed by the user.

- 45 -

No Modified Version of the Font Software may use the Reserved Font Name(s) unless explicit written permission is granted by the corresponding Copyright Holder. This restriction only applies to the primary font name as presented to the users.

The name(s) of the Copyright Holder(s) or the Author(s) of the Font Software shall not be used to promote, endorse or advertise any Modified Version,

except to acknowledge the contribution(s) of the Copyright Holder(s) and the Author(s) or with their explicit written permission.

The Font Software, modified or unmodified, in part or in whole, must be distributed entirely under this license, and must not be distributed under any other

license. The requirement for fonts to remain under this license does not apply to any document created using the Font Software.

TERMINATION

This license becomes null and void if any of the above conditions are not met.

DISCLAIMER

THE FONT SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO ANY WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT OF COPYRIGHT, PATENT, TRADEMARK, OR OTHER RIGHT. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT HOLDER BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, INCLUDING ANY GENERAL, SPECIAL, INDIRECT, INCIDENTAL, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF THE USE OR INABILITY TO USE THE FONT SOFTWARE OR FROM OTHER DEALINGS IN THE FONT SOFTWARE.

License for .NET Community Toolkit

https://github.com/CommunityToolkit/dotnet

 $\operatorname{Copyright} \ensuremath{\mathbb{C}}$.NET Foundation and Contributors

All rights reserved.

MIT License (MIT)

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED *AS IS*, WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NON-INFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

License for Microsoft.Extensions.Hosting

https://dotnet/

The MIT License (MIT)

Copyright (c) .NET Foundation and Contributors

All rights reserved.

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

License for System.Reactive https://github.com/dotnet/reactive The MIT License (MIT) Copyright (c) .NET Foundation and Contributors All rights reserved.

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY,

- 47 -

FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

License for Microsoft.Xaml.Behaviors

https://github.com/Microsoft/XamlBehaviorsWpf The MIT License (MIT) Copyright (c) 2015 Microsoft

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

License for NLog

https://nlog-project.org/

Copyright (c) 2004-2021 Jaroslaw Kowalski <jaak@jkowalski.net>, Kim Christensen, Julian Verdurmen All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions

- 48 -

are met:

- * Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.
- * Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.
- * Neither the name of Jaroslaw Kowalski nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.
 THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE
- IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

License for System.IO.Ports

https://dotnet/ The MIT License (MIT) Copyright (c) .NET Foundation and Contributors

All rights reserved.

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all

- 49 -

copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

License for WPF-UI

https://github.com/lepoco/wpfui

MIT License

Copyright (c) 2021-2024 Leszek Pomianowski and WPF UI Contributors. https://lepo.co/

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

6.ソフトウェア免責事項

| 1. | 一般免責 本ソフトウェアは、「現状のまま」提供されており、明示・黙示を問わず、いかなる種類の保証も行いません。これには、特定の目的 への適合性、商品性、および非侵害性に関する黙示の保証が含まれますが、これに限定されません。ユーザーは、本ソフトウェアを 使用することによって発生する一切のリスクを自己の責任において負うものとします。 |
|----|---|
| 2. | 責任の限定 本ソフトウェアの使用または使用不可能から生じるいかなる損害(データの喪失、ビジネスの中断、利益の損失など)についても、 当社は一切の責任を負いません。これには、当社が損害の可能性を事前に知らされていた場合も含まれます。ユーザーは、本ソフ トウェアの使用に伴う一切のリスクを自己の責任において負うことに同意するものとします。 |
| 3. | 特定分野での使用に関する免責 本ソフトウェアは、以下の分野での使用を意図したものではありません。 ・人命に関わる機器や、生命維持装置 ・航空機器や航空機制御システム ・原子力施設、原子炉の運転および制御システム ・自動車、鉄道、船舶、その他の交通制御システム ・兵器、戦争行為に関連するシステム 上記の分野での使用により発生した損害や損失については、当社は一切の責任を負いません。これらの環境での本ソフトウェアの 使用は、すべてユーザーの自己責任により行われるものとし、当社はそれによって生じた損害に対して責任を負いかねます。 |
| 4. | 第三者による損害 本ソフトウェアの不適切な使用、あるいは本ソフトウェアに依拠して行った行為により、ユーザーまたは第三者が被ったいかなる損 害についても、当社は一切の責任を負いません。 |
| 5. | 準拠法および裁判管轄 本免責事項および本ソフトウェアに関するすべての問題については、日本国の法律に準拠し、これに従って解釈されるものとしま す。また、本ソフトウェアに関する紛争については、日本国の裁判所を専属的な第一審の裁判所とします。 |

7. 仕様およびシステム要件

7.1. アプリケーションを動作させるハードウェア要件

| 項目 | 要件 |
|------------|--|
| プロセッサ(CPU) | 1.5 GHz 以上の Intel® Core®シリーズまたは、 |
| | Celeron® G Pentium® G、AMD® Ryzen™ Athlon™ Aシリーズ、 |
| | 64ビット(AMD64、x86_64)アーキテクチャ、2コア以上を推奨 |
| メモリ | 8 GB以上(推奨) |
| ストレージ容量 | 64 GB以上 |
| 画面解像度 | 1920 × 1080 以上 |
| インターフェース | ネットワーク・インターフェース |

7.2. アプリケーションを動作させるソフトウェア要件

| 項目 | 要件 |
|-------------|---------------------------|
| オペレーティングシステ | Windows 11 |
| ム (OS) | Windows 10 (64ビットバージョンのみ) |

※ ARM版Windowsでは動作しません。

※ 本ソフトウェアはすべてのクライアントソフトウェアの動作を保障するものではありません。

Microsoft Windows・Windows11・Windows10は米国MicrosoftCorporationの米国およびその他の国における登録商標です。

- 本書の著作権はイメージニクス株式会社に帰属します。本書の内容の一部または全部をイメージニクス株式会社から事前に
 許諾を得ることなく複製、改変、引用、転載することを禁止します。
- 本書の内容について、将来予告なしに変更することがありますので、予めご了承下さい。
- 本書の内容については、万全を期して作成しましたが、万一誤り、記載もれなどお気づきの点がありましたら、ご連絡下さい。
- 本機の使用を理由とする損害、逸失利益等の請求につきましては、上記にかかわらず、いかなる責任も負いかねますので、予めご了承下さい。
- ・ 本機のハードウェアに対して、リバースエンジニアリング等の手法によって内部を解析し利用することを禁止します。
- ・ 乱丁本、落丁本の場合はお取換え致します。弊社までご連絡下さい。

仕様及び外観は予告なく変更することがありますのであらかじめ御了承ください。

© 2025 IMAGENICS Co., Ltd.

製造元 イメージニクス株式会社

製品に関するお問い合わせは下記サポートダイヤルにて承ります。 フリーダイヤル 0120-480-980(全国共通) 東日本サポートTEL 03-3464-1418 西日本サポートTEL 06-6358-1712

本 社 〒182-0022 東京都調布市国領町1-31-5 東京営業所 〒150-0043 東京都渋谷区道玄坂1-16-7ハイウェービル6F TEL 03-3464-1401 大阪営業所 〒534-0025 大阪市都島区片町2-2-48 JEI京橋ビル3F TEL 06-6354-9599 福岡営業所 〒812-0013 福岡市博多区博多駅東1-18-25第5博多偕成ビル3F TEL 092-483-4011