

FutureNet XIO-100

ユーザーズマニュアル

Version 1.0.1



このたびは **FutureNet X10-100** をご購入いただきまして、誠にありがとうございます。

本書は **FutureNet X10-100** の取り扱い方法について説明しています。

本書には、本装置を安全に使用していただくための重要な情報が記載されています。ご使用前に本書をよくお読みになり、正しくお使いいただけますようお願い致します。

商標について

FutureNet は、センチュリー・システムズ株式会社の商標です。

下記製品名等は米国 Microsoft Corporation の登録商標です。

Microsoft、Windows、Windows XP、Windows Vista、Windows7、Windows8、Windows10

その他の商品名、会社名は、各社の商標または登録商標です。

ご注意

1. お取扱いを誤った場合には責任を負いかねますので、ご使用前には必ず本マニュアルをお読み下さい。
2. このマニュアルの作成にあたっては万全を期しておりますが、万一不審な点、記載漏れなどお気づきのことがありましたらお問い合わせ下さい。
3. 本製品を使用した事によるお客様の損害、逸失利益、または第三者のいかなる請求につきましても、上記の項目(2)にかかわらず当社は一切の責任を負いかねますので、あらかじめご了承下さい。
4. このマニュアルの著作権および本体ハードウェア、ソフトウェアに関する知的財産権は、センチュリー・システムズ株式会社に帰属します。
5. このマニュアルの内容の全部または一部を無断で転用、複製することはできません。
6. 本マニュアルの内容および仕様、外観は、改良のため将来予告なく変更することがあります。

本製品の修理について

本製品の修理は送付サービスになっています。故障等の異常が発生した修理対象機器をご返却いただき、当社にて修理を実施いたします。修理後、お客様が指定する場所へ送付いたします。

- 当社への発送料金はお客様ご負担となります。
- お預かりする修理品の状況により、修理のために本製品の設定情報を初期化し、ご購入前の状態に戻す場合があります。必ず設定情報の控えを取ってから修理品をお送りください。
- 本製品の保証期間は、お買い上げ日より 1 年間です。保証期間を過ぎたもの、保証書に販売店印のないもの（当社より直接販売したものは除く）、また保証の範囲外の故障については有償修理となりますのでご了承ください。保証規定については、同梱の保証書をご覧ください。

目次

1.	はじめに.....	1
1.1.	製品特徴.....	1
2.	本体各部の名称と働き.....	2
2.1.	装置天面および前面.....	2
2.2.	装置背面.....	3
2.3.	接点入力端子.....	4
2.4.	接点出力端子.....	5
2.5.	RS-485 端子.....	6
2.6.	INIT ボタン.....	7
2.7.	ステータス LED.....	7
2.8.	RS-232 端子.....	8
2.9.	Ethernet 端子.....	8
2.10.	DC IN 端子.....	8
3.	セットアップ.....	9
3.1.	電源の入力.....	9
3.2.	コマンドラインインタフェース.....	9
3.2.1.	RS-232 経由の CLI 利用.....	9
3.2.2.	Telnet 経由の CLI 利用.....	9
3.2.3.	コマンドの利用.....	9
3.3.	設定の初期化.....	9
3.4.	時刻の設定.....	10
4.	接点機能の利用.....	11
4.1.	接点入力の状態表示.....	11
4.2.	接点出力の状態表示.....	11
4.3.	接点出力の変更.....	12
4.4.	パルスカウンタの利用.....	12
5.	RS-485 の利用.....	13
5.1.	通信パラメータ、動作モードの設定.....	13
6.	MODBUS による遠隔制御.....	14

6.1.	Modbus による本装置の接点の監視と制御	14
6.1.1.	RS-485 によるマスターとの接続	14
6.1.2.	Ethernet によるマスターとの接続	14
6.1.3.	Modbus レジスタ	15
6.2.	2 台の XIO-100 を利用した遠隔接点出力	15
6.3.	2 台の XIO-100 を利用した接点延長	16
7.	ファームウェアの更新	17
8.	製品サポートについて	21
8.1.	お問い合わせについて	21
8.2.	障害発生時の情報のご提供について	21
8.3.	サポート情報	21

1. はじめに

本書は、**FutureNet XIO-100** の取り扱い方法について説明します。コマンドラインインタフェースでのコマンド入力についての詳細については、別冊「**FutureNet XIO-100** コマンドリファレンス」を参照してください。

1.1. 製品特徴

FutureNet XIO-100 はネットワーク経由で接点入力の監視および、接点出力の制御を行う装置です。

- 接点入力 8 チャンネル、接点出力 8 チャンネル、RS-485
- Ethernet ポート (PoE 受電対応)
- コマンドラインインタフェース (RS-232 または Telnet)
- Modbus プロトコルによる接点入出力の監視と制御

2. 本体各部の名称と働き

2.1. 装置天面および前面

装置天面および前面の各部名称を示します。

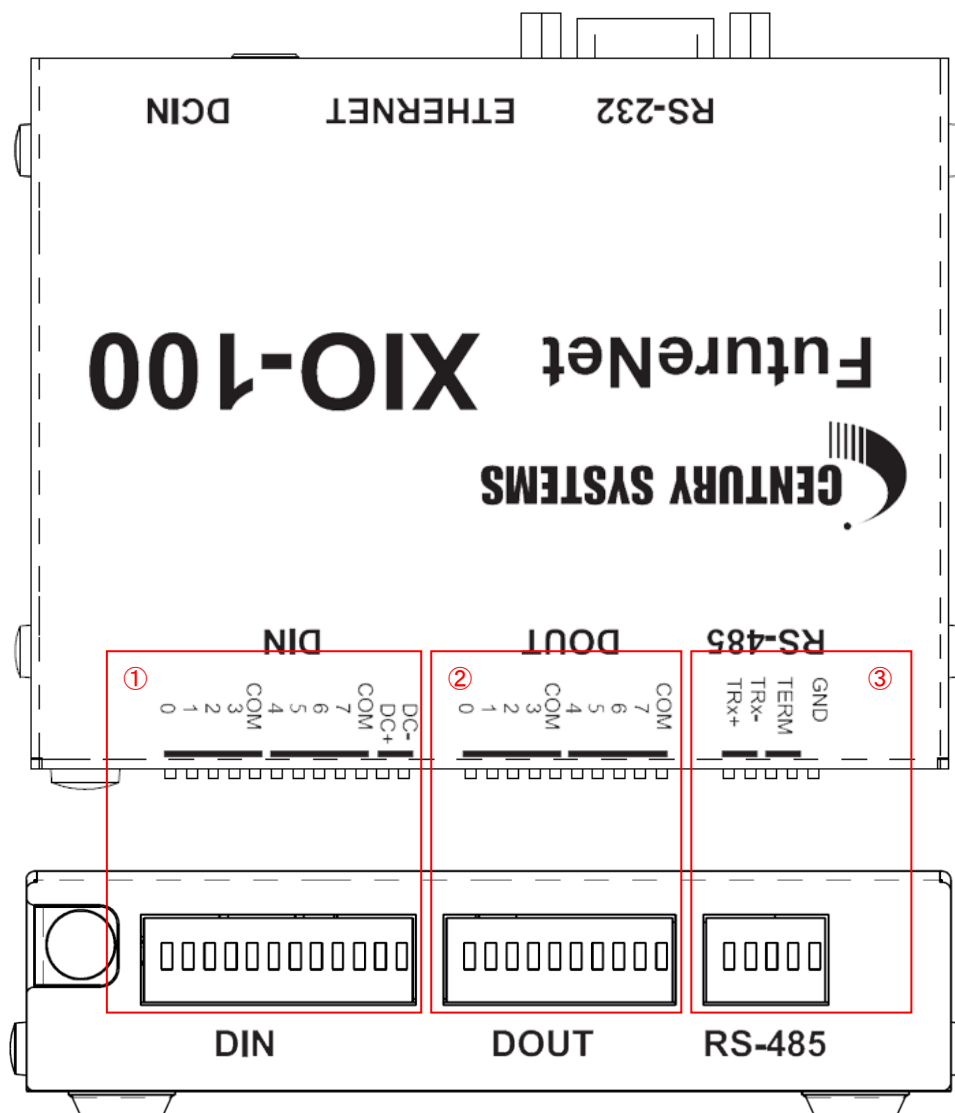


図 1 装置天面および前面図

番号	表示	名称	説明
①	DIN	接点入力端子	「2.3 接点入力端子」を参照してください。
②	DOUT	接点出力端子	「2.4 接点出力端子」を参照してください。
③	RS-485	RS-485 端子	「2.5 RS-485 端子」を参照してください。

2.2. 装置背面

装置背面の各部名称を示します。

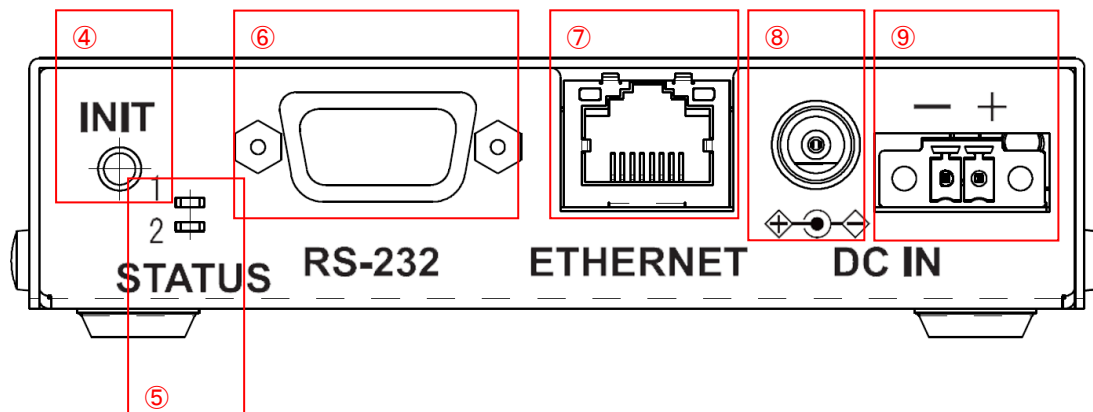


図 2 装置背面図

番号	表示	名称	説明
④	INIT	INIT ボタン	「2.6 INIT ボタン」を参照してください。
⑤	STATUS	ステータス LED	「2.7 ステータス LED」を参照してください。
⑥	RS-232	RS-232 端子	「2.8 RS-232 端子」を参照してください。
⑦	ETHERNET	Ethernet 端子	「2.9 Ethernet 端子」を参照してください。
⑧	DC IN	AC アダプタ端子	「2.10 DC IN 端子」を参照してください。
⑨	DC IN	DC 電源入力端子	「2.10 DC IN 端子」を参照してください。

2.3. 接点入力端子

端子名称

8 チャンルの接点入力を持ちます。12 個の端子があり、各端子の名称は天面のラベルで示されます。各端子の名称を筐体前面 DIN 端子左側から以下に示します。

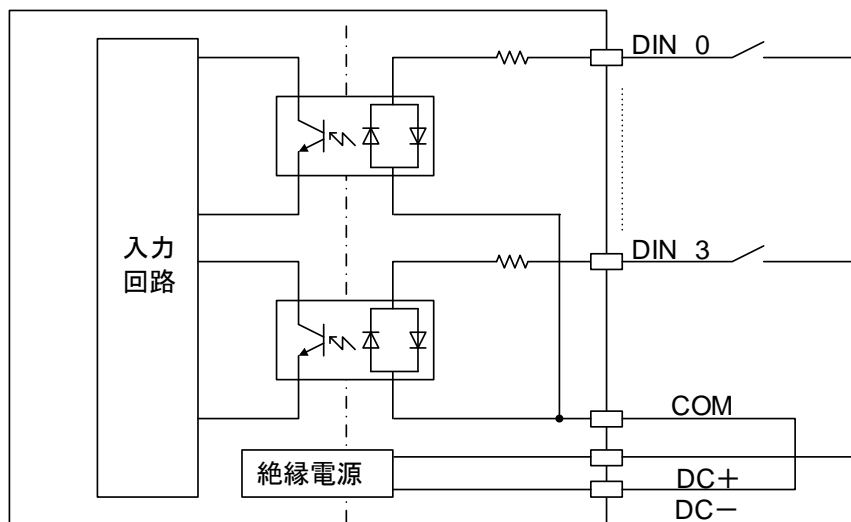
ラベル表示	端子名称	備考
0	接点入力チャンネル 0	ハードウェアパルスカウンタとして利用可能
1	接点入力チャンネル 1	
2	接点入力チャンネル 2	ハードウェアパルスカウンタとして利用可能
3	接点入力チャンネル 3	
COM	コモン端子	チャンネル 0～3 用のコモン端子
4	接点入力チャンネル 4	
5	接点入力チャンネル 5	
6	接点入力チャンネル 6	
7	接点入力チャンネル 7	
COM	コモン端子	チャンネル 4～7 用のコモン端子
DC+	DC 電源+	無電圧入力用の供給電源(+) 24V
DC-	DC 電源-	無電圧入力用の供給電源(-)COM

入力仕様

入力信号	電圧接点入力／無電圧接点入力
入力電圧	DC10.8V～26.4V
入力閾値	ON:DC10V 以上 OFF:DC3V 以下
入力電流	約 2.5mA～5mA
入力インピーダンス	約 6k Ω
絶縁方式	フォトカプラ絶縁
絶縁耐圧	DC500V 1 分間、外部回路～内部回路間
パルス幅	500 μ s(2kHz)
接点入力専用電源	絶縁電源出力:DC24V、供給能力 Max100mA

等価回路図

DI 部はフォトカプラおよび、電流制限抵抗により構成されます。接点入力専用電源を接続することにより、無電圧接点の入力が可能です。また、電源の接続方法により、プラスコン、およびマイナスコンの機器との接続が可能です。



パルスカウンタ

各チャンネルは動作モードの設定により、パルスカウンタとして利用することができます。

チャンネル 0 および 2 はハードウェアパルスカウンタに接続されています。カウントできるパルス周波数は最大 2kHz です。

その他のチャンネルはソフトウェアによるカウンタです。カウントできるパルス周波数は数百 Hz 程度です。ソフトウェアパルスカウンタには高速パルスを入力しないようにしてください。装置動作が不安定になります。

2.4. 接点出力端子

端子名称

8 チャンネルの接点出力を持ちます。10 個の端子があり、各端子の名称は天面のラベルで示されます。各端子の名称を筐体前面 DOUT 端子左側から以下に示します。

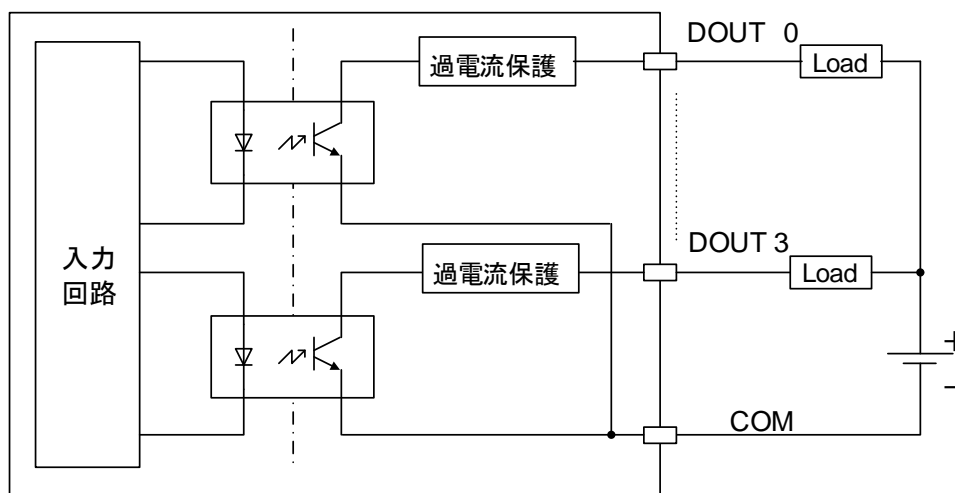
ラベル表示	端子名称	備考
0	接点出力チャンネル 0	
1	接点出力チャンネル 1	
2	接点出力チャンネル 2	
3	接点出力チャンネル 3	
COM	コモン端子	チャンネル 0~3 用のコモン端子
4	接点出力チャンネル 4	
5	接点出力チャンネル 5	
6	接点出力チャンネル 6	

7	接点出力チャンネル 7	
COM	コモン端子	チャンネル 4~7 用のコモン端子

出力仕様

負荷電圧	DC26.4V(最大)
負荷電流	50mA(最大)
ON 電圧	DC1.1V 以下(最大負荷時)
OFF 時漏洩電流	0.1mA 以下
保護機能	過電流保護
絶縁方式	フォトカプラ絶縁
絶縁耐圧	DC500V 1 分間、外部端子~内部回路間

等価回路図



2.5. RS-485 端子

端子名称

RS-485 端子の各端子名称は天面のラベルで示されます。各端子の説明を筐体前面 RS-485 端子左側から以下に示します。

ラベル表示	端子名称
TRx+	送受信+
TRx-	送受信-
TERM	終端抵抗
TERM	終端抵抗
GND	信号 GND

通信仕様

通信方法	半二重・調歩同期式
ボーレート	1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 115200, 230400, 460800 [bps]
データ長	7ビット、8ビット ※7ビット設定時は、パリティビット付加が必要。
パリティ	なし、偶数、奇数 ※データ長=7ビット設定時は、「なし」設定不可。
ストップビット	1ビット、2ビット
フロー制御	なし
プロトコル	Modbus/ASCII または Modbus/RTU

終端抵抗の接続

本装置がバスの終端に位置する場合は、図 3 のように TERM 端子を接続してください。

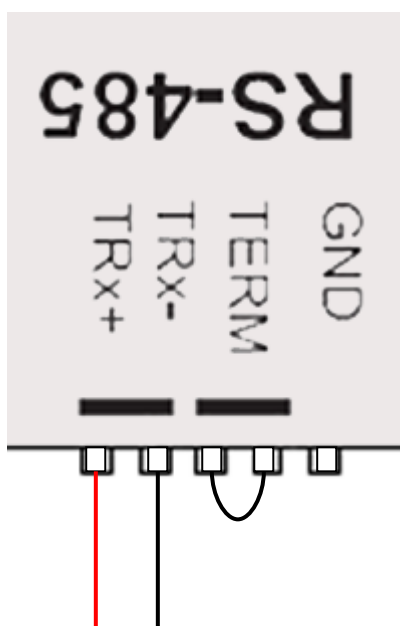


図 3 RS-485 終端抵抗の接続

2.6. INIT ボタン

装置設定を初期化する場合に使用します。操作方法は「3.3 設定の初期化」に示します。

2.7. ステータス LED

装置状態を示す LED です。LED は 2 個あり、それぞれ赤と緑の 2 色点灯です。LED 表示が示す状態については、以下に示します。

STATUS		状態
1	2	
●	●	通常動作中
★	●	ブートルードモード
●	●	ファームウェア更新中
★	●	装置初期化受付中
★	★	装置異常

●: 緑点灯, ★: 緑点滅, ●: 赤点灯, ★: 赤点滅, ●: 消灯

2.8. RS-232 端子

RS-232 はシリアルコンソールとして利用します。本端子と設定用 PC をクロスケーブルで接続してください。利用方法は「3.2.1 RS-232 経由の CLI 利用」に示します。

2.9. Ethernet 端子

本装置はイーサネットインタフェースを備えています。仕様を次に示します。

- 100BASE-TX / 10-BASE-T
- MDI/MDI-X 自動認識
- オートネゴシエーション
- Power over Ethernet 受電
- 状態表示 LED 左(緑): 点灯=LinkUp, 点滅=通信中, 消灯=LinkDown
- 状態表示 LED 右(橙): 点灯=100BASE-TX, 消灯=10BASE-T

イーサネットインタフェースは本装置内の各種 TCP/IP アプリケーションで利用します。IP アドレスのデフォルト値は "192.168.254.252" です。

PoE 受電に対応しています。本装置の電力クラスはクラス 2 です。

2.10. DC IN 端子

DC IN 端子には、AC アダプタ端子と、DC 電源入力端子の 2 種類あります。いずれか一方を利用してください。

入力仕様

AC アダプタ	9V~18V
DC 電源入力	9V~18V

3. セットアップ

3.1. 電源の入力

電源の入力方法は次の 3 種類あります。

- AC アダプタ
- DC 電源入力端子
- Ethernet 端子(PoE)

いずれか一つを選択して電源を入力してください。本装置には電源スイッチはありません。電源が供給されると起動します。正常に起動すると状態表示 LED1 が緑点灯します。

3.2. コマンドラインインタフェース

本装置はコマンドラインインタフェース(以下 CLI)を利用できます。利用方法には RS-232 と Telnet の 2 通りあります。

3.2.1. RS-232 経由の CLI 利用

RS-232 端子と、設定用 PC をクロスケーブルで接続してください。ターミナルソフトにおいてシリアルポートの通信パラメータを次のように設定してください。

ボーレート	115200bps
データ長	8 ビット
パリティ	なし
ストップビット	1 ビット
フロー制御	なし

3.2.2. Telnet 経由の CLI 利用

本装置の IP アドレスの初期値は"192.168.254.252/24"です。設定用 PC の IP アドレスを同じネットワークに属するよう設定するか、シリアルコンソール経由で本装置の IP アドレスを変更してください。

設定用 PC の Telnet クライアントから、本装置の Telnet サーバへ接続してください。

3.2.3. コマンドの利用

コマンドラインインタフェースでは、接点出力変更などの各種制御、装置状態の表示および動作設定変更と保存を行うことができます。

コマンドラインインタフェースへのログイン方法やコマンドについての詳細は、別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

3.3. 設定の初期化

装置の設定を工場出荷時の状態に戻す手順は次の通りです。

1. Init ボタンを押しながら電源を投入します。
2. 電源を投入すると STATUS LED1 が赤点滅します。Init ボタンは押し続けたままにしてください。

3. STATUS LED1 が赤点灯に変わったら、Init ボタンを放してください。
4. 装置は再起動し、STATUS LED1 が緑点灯となります。これで初期化完了です。

3.4. 時刻の設定

内蔵時計の時刻合わせを行ってください。CLI より"clock"コマンドで設定できます。NTP サーバと合わせることもできます。コマンド詳細は別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

設定した時刻は内蔵電池で維持されます。

4. 接点機能の利用

接点の状態表示と制御は、CLI から行うことができます。

4.1. 接点入力の状態表示

接点入力の状態は、"show di"コマンドで表示することができます。各チャンネル毎に"on"または"off"を表示します。

```
> show di
0: off
1: off
2: off
3: off
4: off
5: off
6: off
7: off
>
```

接点入力の変化履歴は、イベントログとして記録されます。"show log"コマンドで表示することができます。イベントの種類や書式については、別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

```
> show log
...
2015/12/11-10:16:00 DI Channel0 ON
2015/12/11-10:17:00 DI Channel0 OFF
...
```

4.2. 接点出力の状態表示

接点出力の状態は、"show do"コマンドで表示することができます。各チャンネル毎に"on"または"off"を表示します。

```
> show do
0: on
1: off
2: off
3: off
4: off
5: off
6: off
7: off
>
```

4.3. 接点出力の変更

接点出力の状態変更は、"do"コマンドで行うことができます。以下の例では、接点出力チャンネル0の状態を on に変更します。制御方法の詳細は、別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

```
> do 0 on
```

接点出力の制御履歴は、イベントログとして記録されます。"show log"コマンドで表示することができます。イベントの種類や書式については、別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

```
> show log
...
2015/12/11-10:11:00 DO Channel0 OFF
2015/12/11-10:12:00 DO Channel0 ON
...
```

4.4. パルスカウンタの利用

接点入力の各チャンネルはパルスカウンタとして利用することができます。次の例はチャンネル0をパルスカウンタモードに変更します。モード変更とともにカウントを開始します。

```
> di 0 counter enable
```

パルスカウンタ値は"show counter"で表示することができます。

```
> show counter
0: running 8760101
1: running 0
2: running 0
3: stopped 0
4: stopped 0
5: stopped 0
6: stopped 0
7: stopped 0
```

カウンタの停止/再開/リセットをコマンドで実行することができます。カウンタ制御の詳細は、別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

```
> di 0 counter stop
> di 0 counter start
> di 0 counter reset
```

パルスカウンタモードでは、入力変化イベントは記録しません。次の例では、チャンネル0のパルスカウンタを無効化し、接点入力変化を記録を再開します。

```
> no di 0 counter enable
```


5. RS-485 の利用

5.1. 通信パラメータ、動作モードの設定

RS-485 は Modbus 通信で利用することができます。利用に先立ち通信パラメータの設定を行ってください。

以下の例では、通信パラメータをボーレート=19200、データ長=7ビット、パリティ=odd に設定します。

```
> rsport 1 baudrate 19200
> rsport 1 databits 7
> rsport 1 parity odd
```

次に、Modbus/ASCII か Modbus/RTU を選択してください。次の例では ASCII を選択しています。

```
> rsport 1 mode modbus-ascii
```

次に、本装置がマスターかスレーブかを選択します。次の例ではスレーブとして動作するためにサーバ機能を有効化しています。

```
> rsport 1 modbus server enable
```

スレーブとして動作させる場合には、自身のスレーブ番号を設定してください。本装置に設定するスレーブ番号は、RS-485 バス上の他のスレーブ機器と重複しないようにしてください。

```
> rsport 1 modbus slaveid 100
```

上記例にない設定オプションについては、別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

6. Modbus による遠隔制御

6.1. Modbus による本装置の接点の監視と制御

本装置を Modbus スレーブとして設定し、外部の Modbus マスターからのクエリーに応答することができます。マスターとの接続方法は、RS-485 か、Ethernet 上の Modbus/TCP の 2 通りあります。

6.1.1. RS-485 によるマスターとの接続

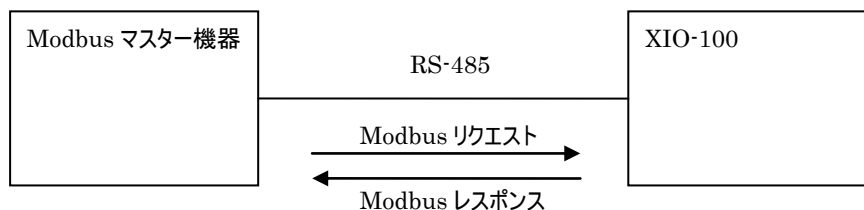


図 4 Modbus マスター機器と RS-485 で接続

マスター機器と RS-485 で接続する場合は、次の設定が必要です。

- RS-485 通信パラメータ設定
- Modbus/ASCII か Modbus/RTU かを選択
- RS-485 上で Modbus サーバを稼働
- Modbus スレーブ番号を設定

以下設定例を示します。実際の設定はマスター機器の仕様に合わせてください。本装置に設定する Modbus スレーブ番号は、RS-485 バス上の他のスレーブ機器と重複しないようにしてください。

```

> rsport 1 baudrate 4800
> rsport 1 mode modbus-rtu
> rsport 1 modbus server enable
> rsport 1 modbus slaveid 99
  
```

6.1.2. Ethernet によるマスターとの接続

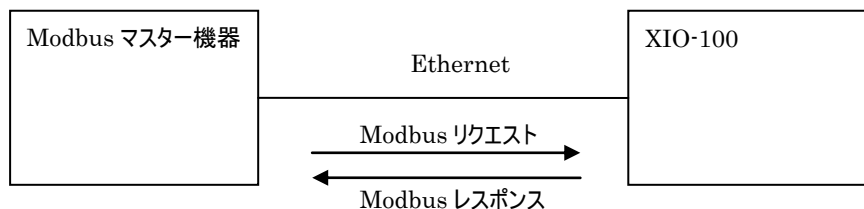


図 5 Modbus マスター機器と Ethernet で接続

マスター機器と Ethernet で接続する場合は、次の設定が必要です。

- Modbus/TCP サーバの稼働
- Modbus/TCP サーバのポート番号

Modbus/TCP サーバは工場出荷時設定では稼働しています。ポート番号は 502 です。ポート番号を変更する場合は次のコマンドを設定してください。

```
> mb tcp-server port 8502
```

6.1.3. Modbus レジスタ

本装置上の以下の状態、機能が Modbus レジスタに割り当てられています。

- 接点出力の状態、制御
- 接点入力の状態
- パルスカウンタ値
- パルスカウンタの開始/停止/リセット
- 基板温度

レジスタの詳細は、別冊「コマンドリファレンス」を参照してください。

6.2. 2 台の XIO-100 を利用した遠隔接点出力

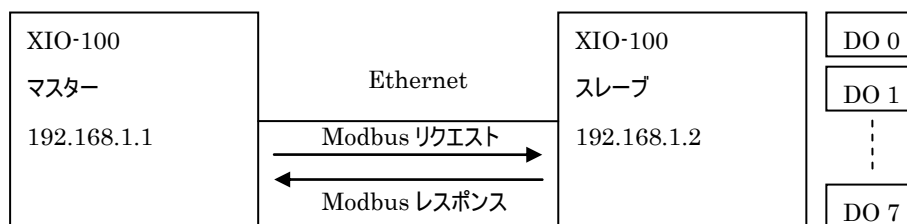


図 6 2 台の XIO-100 を利用した遠隔接点出力

XIO-100 は Modbus マスター機能を持っています。2 台の XIO-100 を Ethernet 経由で接続し、スレーブ側の接点出力を制御できます。

初めにマスター側において、スレーブの登録を行います。以下の例ではスレーブ側の IP="192.168.1.2"をスレーブ番号 2 として登録します。

```
> mb slavemap 2 tcp 192.168.1.2
```

次にマスター側において、仮想接点出力を登録します。スレーブ側の接点出力チャンネルを、マスター側の仮想接点出力チャンネルに割り当てます。次の例では、仮想接点出力チャンネル 100 番を、Modbus スレーブ 2 番の接点出力チャンネル 0 に割り当てます。また、スレーブ機器を 3 秒間隔でポーリングします。

```
> do 100 map modbus 2 0 3 3
```

マスター側において do コマンドで仮想接点出力チャンネル 100 番に対して制御を実行できます。以下のコマンドを実行すると、スレーブ側へ Modbus リクエストを送り、接点出力チャンネル 0 を on にします。

```
> do 100 on
```

スレーブ側の接点出力状態を確認するには"show do (仮想接点出力チャンネル)"を実行します。

```
> show do 100
```

off

6.3. 2 台の XIO-100 を利用した接点延長

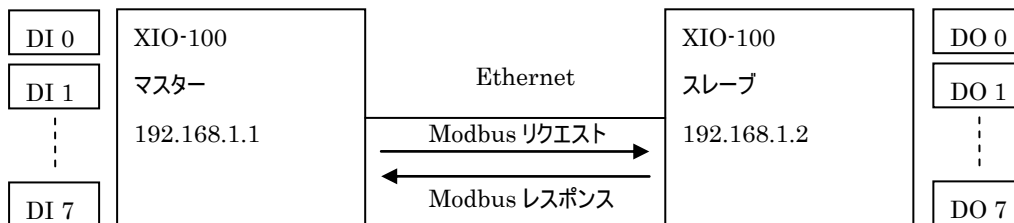


図 7 2 台の XIO-100 を利用した接点延長

2 台の XIO-100 を Ethernet 経由で接続し、マスター側の接点入力値をスレーブ側の接点出力へ出力できます。

マスター側において 6.2 節の仮想接点出力設定がされているとします。次の例では、接点入力チャンネル 0 を仮想接点出力チャンネル 100 と紐つけています。

```
> di 0 bind 100
```

マスター側の接点入力チャンネル 0 が変化すると、スレーブ側の接点出力チャンネル 0 の出力状態が変化します。

7. ファームウェアの更新

本装置は書き換え可能なフラッシュメモリを搭載しており、フラッシュメモリにファームウェアを格納しています。将来の機能追加や不具合修正の際に、別途提供されるファームウェアイメージを装置へダウンロードすることにより内蔵ソフトウェアを入れ替えることができます。

ファームウェアの更新は Ethernet 経由で行います。本装置と同一 LAN 上にある Windows パソコンにインストールされた「TCP ダウンローダ」を使用します。

以下、ファームウェアの更新手順を示します。

ファームウェア更新情報の確認

本装置のファームウェアが更新された場合、弊社ホームページ上でファームウェアイメージファイルが変更内容とともに公開されます。最新のバージョン番号を確認してください。バージョン番号は、3 つの数字で"1.0.0"のようにあらわされます。

稼働中のファームウェアバージョンの確認

装置上で稼働しているファームウェアのバージョンを確認します。CLI より"show product"を実行します。以下、例を示します。

```
> show product
ProductName   : X10-100
SerialNumber  : 10350000011
BoardRevision : 1
MACAddress    : 00:80:6d:7a:80:0a
Firmware     : v1.0.1 build 1
>
```

"Firmware"の行で表示される文字列のうち、初めの"v"に続く 3 つの数字がバージョン番号です。表示されるバージョンが最新である場合、ファームウェアを更新する必要はありません。

ファイルの入手

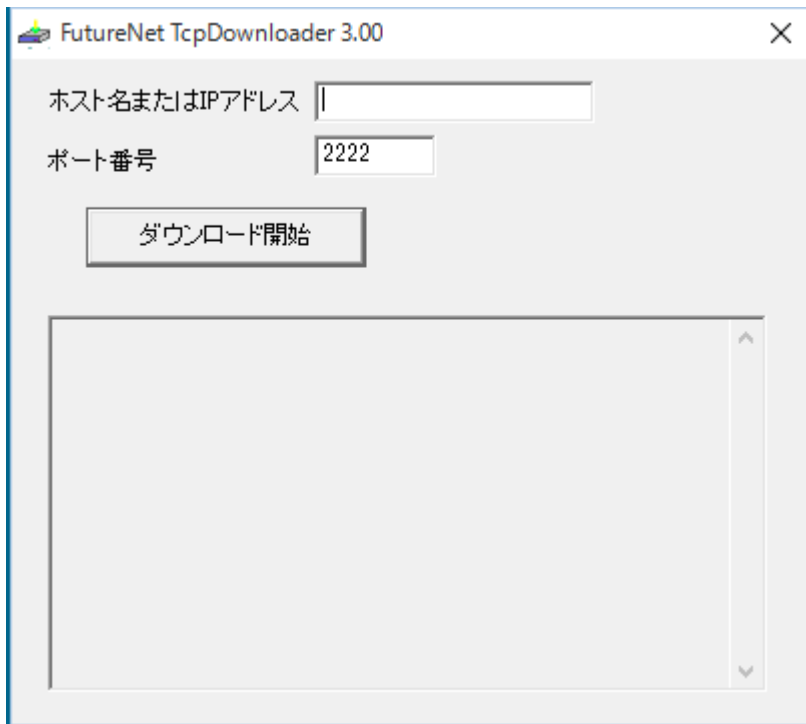
弊社ホームページより最新のファームウェアイメージファイルと、TCP ダウンローダをパソコンにダウンロードしてください。

TCP ダウンローダのインストール

Windows パソコンに TCP ダウンローダをインストールしてください。zip 形式のファイルを解凍して、TcpDownloader*. **Setup.exe を実行してください。以降画面の指示に従ってインストールを行ってください。

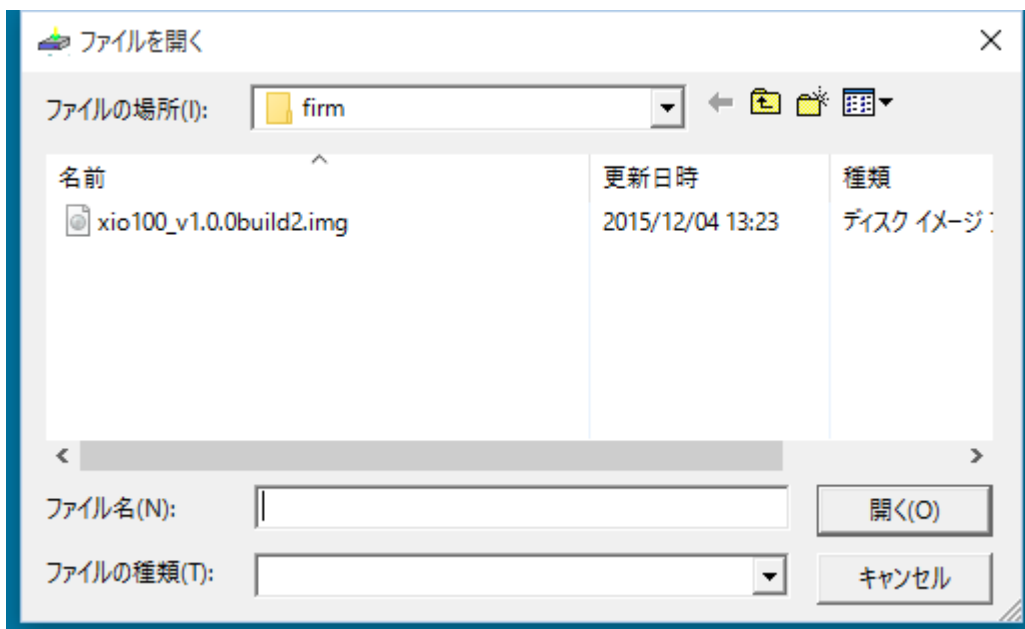
TCP ダウンローダの起動

インストール先ディレクトリの"TcpDownloader.exe"を実行してください。TCP ダウンローダが起動します。

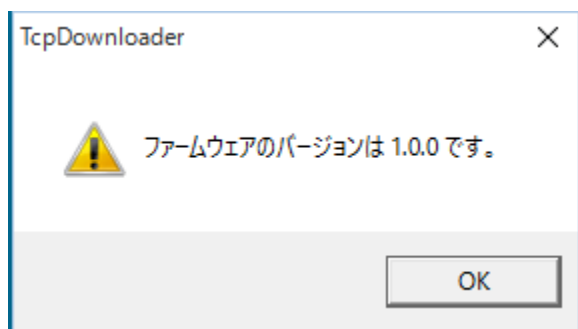


「ホスト名または IP アドレス」の欄に更新対象装置の IP アドレスを入力してください。ポート番号は表示されている "2222"のままとしてください。

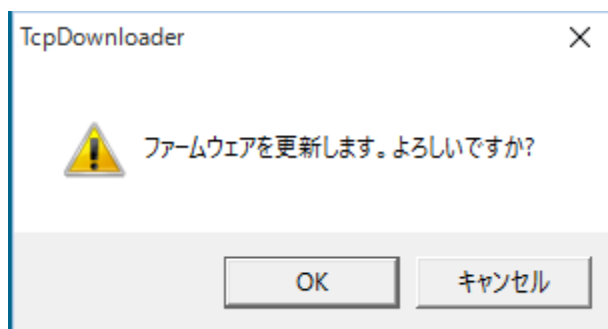
「ダウンロード開始」を押すと、ファイル選択画面が開きます。



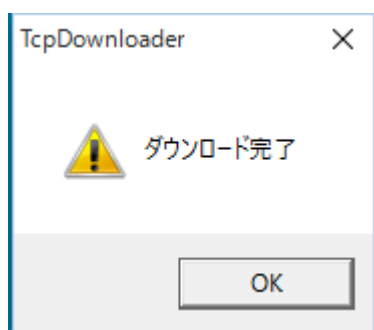
入手したファームウェアイメージファイル(拡張子 img)を選択し、「開く」ボタンを押してください。選択したイメージファイルのバージョン番号を表示します。



「OK」ボタンを押すと、確認ダイアログが表示されます。

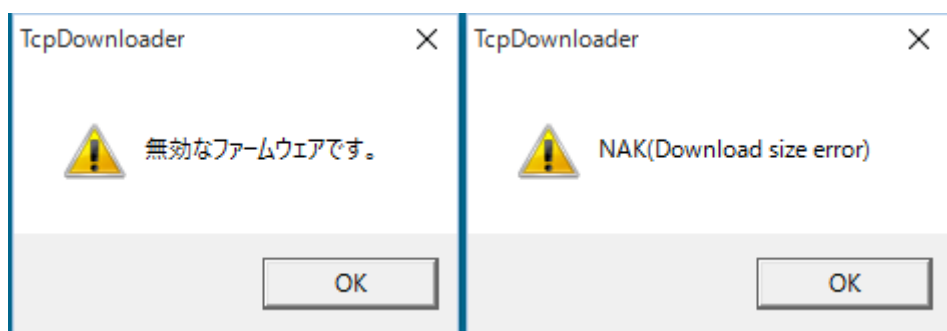


「OK」ボタンを押すと、装置へファイルのダウンロードを開始します。進行状況がメインダイアログに表示されます。ダウンロードが完了すると完了ダイアログを表示します。



この後、装置は内蔵フラッシュメモリの更新動作を行います。更新中は状態表示 LED1 が赤点灯となります。**状態表示 LED1 が赤点灯の間は決して装置の電源を切らないでください。**フラッシュメモリの更新が終わると、装置は自動的に再起動し、状態表示 LED1 は緑点灯となります。

完了ダイアログの代わりに、次のようなダイアログが表示された場合、誤ったファイルをダウンロードしたことを示します。この場合、装置はフラッシュメモリ更新処理を行わず、ダウンロードデータを破棄します。正しいファイルを選択しなおしてダウンロードをやり直してください。



更新後のバージョン確認

装置の状態表示 LED1 が緑点灯となっていることを確認し、CLI へログインしてください。"show product"コマンドを実行して、バージョン表示が更新されたことを確認してください。

8. 製品サポートについて

8.1. お問い合わせについて

本製品に関する技術的なお問合せやご質問は、下記へご連絡ください。

サポートデスク

電子メール : support@centurysys.co.jp
電話 : 0422-37-8926
FAX : 0422-55-3373
受付時間 : 10:00～17:00 (土日祝祭日、および弊社の定める休日を除きます)

8.2. 障害発生時の情報のご提供について

サポートデスクにお問い合わせいただく際は、以下の情報をお知らせいただくと効率よく対応させて頂くことができますので、ご協力をお願い致します。

- ご利用いただいている製品を含む構成図

ご利用中のネットワーク機器、回線およびその IP アドレスが記載されたもの。RS-485 機器を接続している場合は、その接続関係やスレーブ番号が記載されたもの。

- 障害・不具合の内容およびその再現手順

いつどこで何を行った場合にどのような問題が発生したのかをできるだけ具体的にお知らせください。

- 技術サポート情報の取得

装置 CLI にアクセスできる場合は、"show tech-support"コマンドで出力される内容をお知らせください。

8.3. サポート情報

弊社ホームページにて、製品の最新ファームウェア、マニュアル、製品情報を掲載しています。下記の FutureNet サポートページから、該当する製品名をクリックしてください。

<http://www.centurysys.co.jp/support/index.php>

FutureNet X10-100 ユーザーズマニュアル

2016年2月 Ver.1.0.1

発行 センチュリー・システムズ株式会社

Copyright(C) 2015-2016 Century Systems Co., Ltd. All rights reserved.
