

18K24 型高速 3 重同期リモートモジュール
設計仕様書

Version 1.00

版 数 管 理 表

版数	日 付	変 更 内 容
0.01	2015. 9. 14	ドラフト版
0.02	2015. 9. 19	EEPROM 書き込み方法変更
0.03	2015. 9. 28	概要フロー追加
0.04	2015. 11. 05	Device Installer 設定方法追加
0.05	2015. 11. 10	FPGA ブロック図追加 レジスタアドレスマップ追加 レジスタ詳細追加
1.00	2015. 11. 11	正式提供版

目次

1.	はじめに.....	4
1.1	適用.....	4
1.2	関連書類.....	4
2.	FPGA ブロック図.....	4
3.	レジスタアドレスマップ.....	5
4.	レジスタ詳細.....	6
4.1	0x4100_0000 WDTM_CL_GPO.....	6
4.2	0x4101_0000 PWR_FAIL_ENABLE_GPO.....	6
4.3	0x4101_0008 PWR_FAIL_STATUS_GPI.....	7
4.4	0x5000_0000 SW_OPTION_VER_GPI.....	7
4.5	0x5002_0000 SW_GATE_DELAY_GPI.....	8
4.6	0x5010_0000 DISP_CNTL_GPO.....	8
4.7	0x5011_0000 CONT_GATE_DELAY_GPO.....	9
4.8	0x5015_0000 STATUS_GPO.....	9
5.	接続図.....	10
6.	コマンド I/F.....	11
6.1	コマンド形式(PC→MICROBLAZE).....	11
6.2	レスポンス形式(MICROBLAZE→PC).....	12
6.3	UART 起動表示.....	12
6.4	コマンド詳細.....	13
6.4.1	設定値選択リード.....	13
6.4.2	設定値リード.....	13
6.4.3	REMOTE 設定値設定.....	14
6.4.4	REMOTE 設定値保存.....	14
6.4.5	バージョンリード.....	15
7.	EEPROM フォーマット.....	16
7.1	EEPROM_FMT 構造体.....	16
7.2	EEPROM フォーマット.....	17
8.	概要フロー.....	18
9.	接続ツール.....	19
9.1	DEVICEINSTALLER.....	19
9.1.1	DeviceInstaller IP 割当方法.....	19
9.1.2	DeviceInstaller でのボーレート設定.....	24
9.2	TERATERM.....	27

1. はじめに

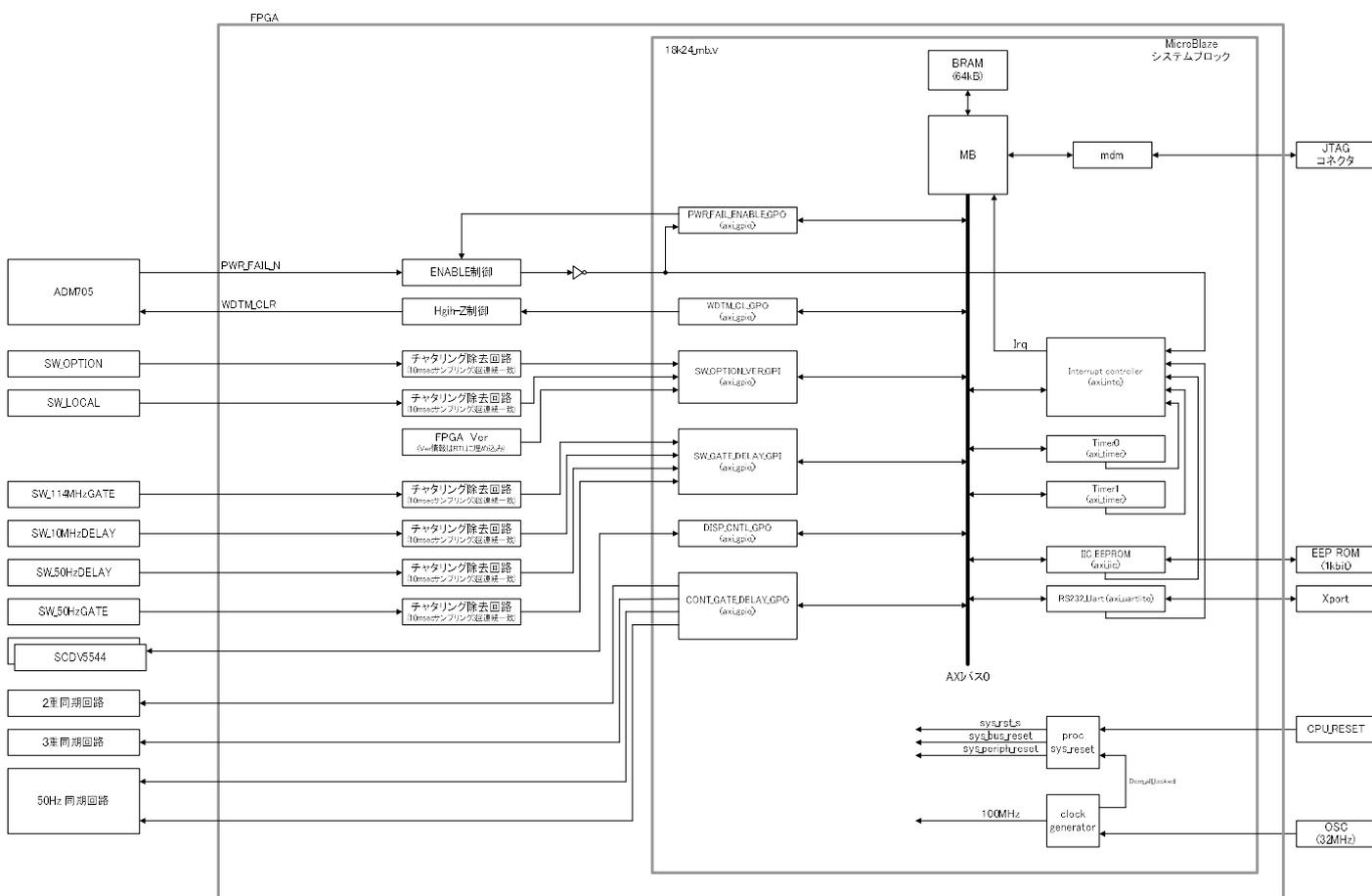
1.1 適用

本仕様書は、12K24 型高速 3 重同期リモートモジュールで適用される設計仕様書です。

1.2 関連書類

- 18K24 型高速 3 重同期リモートモジュール仕様書_Rev02. pdf
- 18K24 型高速 3 重同期リモートモジュール_FPGA プログラム仕様_Rev01. pdf
- 18K24 型高速 3 重同期リモートモジュール制御基板ブロック図_Rev01. pdf
- 18K24 型高速 3 重同期リモートモジュール_FPGA ピンサイン_Rev01. pdf

2. FPGA ブロック図



3. レジスタアドレスマップ

項	アドレス	R/W	内容	備考
1.	0x40000000	R/W	microblaze_0_intc	
2.	0x40010000	R/W	axi_timer_0_0	
3.	0x40010010	R/W	axi_timer_0_1	
4.	0x40020000	R/W	axi_timer_1_0	
5.	0x40020010	R/W	axi_timer_1_1	
6.	0x40030000	R/W	RS232_Uart_1	
7.	0x40040000	R/W	IIC_EEPROM	
8.	0x41000000	W	WDTM_CL_GPO	
9.	0x41010000	R/W	PWR_FAIL_ENABLE_GPO	
10.	0x41010008	R	PWR_FAIL_STATUS_GPI	
11.	0x50000000	R	SW_OPTION_VER_GPI	
12.	0x50020000	R	SW_GATE_DELAY_GPI	
13.	0x50100000	W	DISP_CNTRL_GPO	
14.	0x50110000	R/W	CONT_GATE_DELAY_GPO	
15.	0x50150000	R/W	STATUS_GPO	

4. レジスタ詳細

4.1 0x4100_0000 WDTM_CL_GPO

Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ビット説明 D[0]: ウォッチドッグタイマークリア このビットをトグルすることで、ウォッチドッグタイマーがクリアされます。 (1秒以内にクリアしてください) D[1]: ウォッチドッグタイマー有効 このビットに'1'を設定すると、FPGA外部のウォッチドッグタイマーの機能が有効となります。 一度、有効に設定すると、リセットがかかるまで、有効のままとなります。 D[31:2]: (リザーブ)																
特記事項																

4.2 0x4101_0000 PWR_FAIL_ENABLE_GPO

Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	R/W															
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	R/W															
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ビット説明 D[0]: このビットを'1'に設定すると、POWER_FAIL 割り込み信号を有効にします。 このビットを'0'に設定すると、POWER_FAIL 割り込み信号は無効となります。 D[31:1]: (リザーブ)																
特記事項 初期値は、POWER_FAIL 割り込み信号は無効状態('0')です。																

4.3 0x4101_0008 PWR_FAIL_STATUS_GPI

Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ビット説明 D[0] : POWER FAIL 割込みの状態がリードできます。 '1' : 割込み有り '0' : 、割込み無し D[31:1] : (リザーブ)																
特記事項																

4.4 0x5000_0000 SW_OPTION_VER_GPI

Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ビット説明 D[5:0] : OPTION スイッチのデータが読み出せます。 D[7:6] : (リザーブ) D[8] : LOCAL スイッチの入力データを読み出せます。 '1' : LOCAL '0' : REMOTE D[15:9] : (リザーブ) D[23:16] : FPGA の Ver 情報が読み出せます。 (Hex データ) D[31:24] : (リザーブ)																
特記事項																

4.5 0x5002_0000 SW_GATE_DELAY_GPI

Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ビット説明 D[7:0]: SW_50HzGATE の入力データを読み出せます。 D[15:8]: SW_50HzDELAY の入力データを読み出せます。 D[23:16]: SW_10MHzDELAY の入力データを読み出せます。 D[31:24]: SW_114MHzGATE の入力データを読み出せます。																
特記事項																

4.6 0x5010_0000 DISP_CNTL_GPO

Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W	W
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0
ビット説明 D[0]: この bit に設定した値が DSP_SCK に出力されます。 D[1]: この bit に設定した値が DSP_SDT に出力されます。 D[2]: この bit に設定した値が DSP_CSH に出力されます。 D[3]: この bit に設定した値が DSP_GSL に出力されます。 D[31:4]: (リザーブ)																
特記事項 D[2], D[3]は、アクティブ LOW です。(初期値 '1')																

4.7 0x5011_0000 CONT_GATE_DELAY_GPO

Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	R/W															
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	R/W															
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ビット説明 D[7:0] : 書き込んだ値がそのまま 50HzGATE[7:0]に出力されます。 D[15:8] : 書き込んだ値がそのまま 50HzDELAY[7:0]に出力されます。 D[23:16] : 書き込んだ値がそのまま 10MHzDELAY[7:0]に出力されます。 D[31:24] : 書き込んだ値がそのまま 114MHzGATE[7:0]に出力されます。																
特記事項 本レジスタは出力設定値のリードが可能です。																

4.8 0x5015_0000 STATUS_GPO

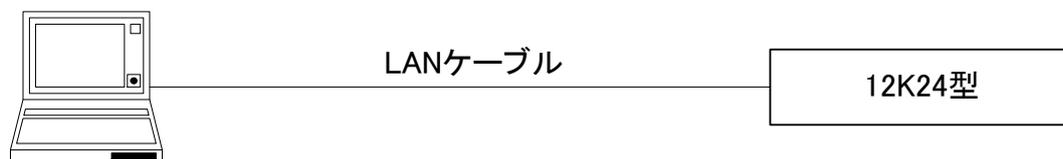
Bit No	D31	D30	D29	D28	D27	D26	D25	D24	D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16
Type	R/W															
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit No	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Type	R/W															
初期値	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ビット説明 D[0] : 書き込んだ値がそのまま TP_NMI に出力されます。 停電割り込み処理中に'1'としてください。 D[1] : 書き込んだ値がそのまま TP_OUTSTB に出力されます。 設定値出力タイミング時に'1'としてください。 D[2] : 書き込んだ値がそのまま TP_EEP_RD に出力されます。 EEPROM から設定値リード処理中に'1'としてください。 D[3] : 書き込んだ値がそのまま TP_EEP_WR に出力されます。 EEPROM から設定値ライト処理中に'1'としてください。 D[4] : 書き込んだ値がそのまま TP_RSV1 に出力されます。 予備の TP です。 D[5] : 書き込んだ値がそのまま TP_RSV2 に出力されます。 予備の TP です。 D[31:6] : (リザーブ)																
特記事項 本レジスタは出力設定値のリードが可能です。																

5. 接続図

12K24 型と PC の接続は、以下のように Ethernet 接続を使用します。

Ethernet については、間にスイッチング HUB やルーターなどが入っても IP リーチャブルであれば接続可能です。

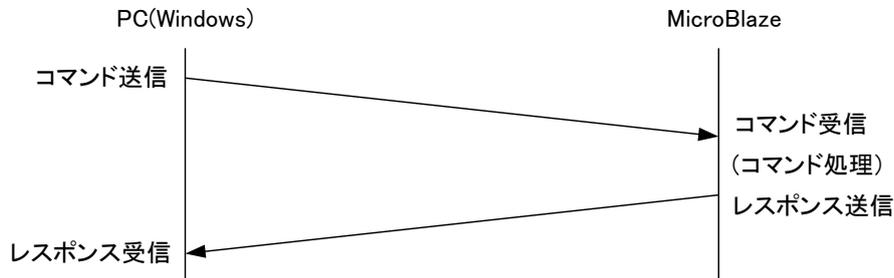
Ethernet接続



6. コマンド I/F

通信手順は、コマンド-レスポンス方式を使用しています。

PC 側より送出されたコマンドを MicroBlaze が受信すると、そのコマンドに対応した処理を行い、処理完了後にレスポンスを返します。



6.1 コマンド形式(PC→MicroBlaze)

コマンドは、ASCII テキスト文字のみで以下のように構成されています。

S	CMD	パラメータ (ASCII テキスト 0~12Byte)	CR	LF
---	-----	-----------------------------	----	----

名称	サイズ(Byte)	説明
S	1	コマンドスタート文字 'S' (0x53)または's' (0x73)
CMD	1	コマンドコード '0' (0x30)~'9' (0x39)
パラメータ	0~12	ASCII テキストで設定値を指定する
CR	1	CR(0x0d)固定
LF	1	LF(0x0a)固定

全てのコマンドは、LOCAL/REMOTE に関係なく実行可能です。

6.2 レスポンス形式(MicroBlaze→PC)

レスポンスは、コマンドに対する応答として ASCII テキスト文字のみで以下のように構成されています。

R	CMD	応答データ (ASCII テキスト 0~12Byte)	CR	LF
---	-----	-----------------------------	----	----

名称	サイズ(Byte)	説明
R	1	レスポンススタート文字 'R' (0x52)
CMD	1	受信コマンドと同じ
応答データ	0~12Byte	応答ステータスや応答データ
CR	1	CR(0x0d)固定
LF	1	LF(0x0a)固定

もしも、受信したコマンドがスタート文字'S'から始まっていない場合や CMD が未定義の場合には、以下のように「Command Error!」の文字列を返します。

C	o	m	m	a	n	d	(sp)	E	r	r	o	r	!	CR	LF
---	---	---	---	---	---	---	------	---	---	---	---	---	---	----	----

6.3 UART 起動表示

ファームウェアの起動時に、UART (XPort) に対して以下の文字列が表示出力されます。



6.4 コマンド詳細

6.4.1 設定値選択リード

設定値選択スイッチ（パネル）確認を行います。

S	0	CR	LF
---	---	----	----

R	0	#1	CR	LF
---	---	----	----	----

(#1) LOCAL:'0' REMOTE:'1'

6.4.2 設定値リード

現在のモードでの設定値をリードします。

S	1	CR	LF
---	---	----	----

R	1	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	CR	LF
		H1	L1	H2	L2	H3	L3	H4	L4		

(#2) ASCII:'0'(0x30) ~'F'(0x46)

設定値	内容
H1/L2	114MHzGATE (HIGH, LOW)
H2/L2	10.39MHzDelay (HIGH, LOW)
H3/L3	50HzDelay (HIGH, LOW)
H4/L4	50HzGATE (HIGH, LOW)

6.4.3 REMOTE 設定値設定

REMOTE モードにおける設定値を設定します。ローカルモードの設定値には反映されません。

S	2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	CR	LF
		H1	L1	H2	L2	H3	L3	H4	L4		

R	2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	CR	LF
		H1	L1	H2	L2	H3	L3	H4	L4		

(#2) ASCII: '0' (0x30) ~ 'F' (0x46)

コマンドは大文字小文字の区別をします。レスポンスは大文字のみ使用します。

16 進数文字コード以外の文字があった場合はコマンドエラーとなります。

設定値	内容
H1/L2	114MHzGATE (HIGH, LOW)
H2/L2	10.39MHzDelay (HIGH, LOW)
H3/L3	50HzDelay (HIGH, LOW)
H4/L4	50HzGATE (HIGH, LOW)

6.4.4 REMOTE 設定値保存

REMOTE の設定値を EPPROM に保存します。(通常は電源断割り込みにて保存)

S	3	CR	LF
---	---	----	----

R	3	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	CR	LF
		H1	L1	H2	L2	H3	L3	H4	L4		

(#2) ASCII: '0' (0x30) ~ 'F' (0x46)

保存データに 16 進数文字以外の文字コードがあった場合はコマンドエラーとなります。

(電源断割り込みの場合は保存しません。)

設定値	内容
H1/L2	114MHzGATE (HIGH, LOW)
H2/L2	10.39MHzDelay (HIGH, LOW)
H3/L3	50HzDelay (HIGH, LOW)
H4/L4	50HzGATE (HIGH, LOW)

6.4.5 バージョンリード

バージョンをリードします。

S	9	CR	LF
---	---	----	----

R	9	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	#2	CR	LF
		H1	L1	H2	L2	H3	L3	H4	L4		

*1 ハードウェアバージョン

*2 ソフトウェアバージョン

*1: オンボードスイッチ No6-1 hex コード

*2: H2/L2 FPGA バージョン、H3/L3 FW バージョン H4/L4 リザーブ

(#2) ASCII: '0' (0x30) ~ 'F' (0x46)

7. EEPROM フォーマット

7.1 EEPROM_FMT 構造体

起動時にEEPROMからリードしたデータはEEPROM_FMT構造体に保持します。

またこの構造体の値はS2コマンド受信でrm[0]-rm[7]の値を更新し、S3または電源断のEEPROM書き込み時にbccを計算してbccからrm[7]までの9BYTE分のデータをEEPROMに書き込みます。

EEPROM_FMT

型	変数名	説明
unsigned char	written	書き込み完了フラグ 0:EEPROMに書いていない 1:EEPROMに書き込み済み 初期値:1 S2コマンド受信:0 S3コマンド受信:1 に変化させる
unsigned char	bcc	rm[0]-rm[7]までのbcc値 bcc値はEEPROMに書き込む直前で計算する
unsigned char	rm[0]	各rmの値(ASCIIとする) EEPROMの値が異常の場合はALL'0'とする
unsigned char	...	
unsigned char		
unsigned char	rm[7]	

7.2 EEPROM フォーマット

EEPROM は電源断割り込みまたは S3 コマンドにて書き込みます。電源断割り込み後には 100ms の時間がありますが、万一書き込めなかった場合を考慮して同じデータを BCC 付きで 2 面分書き込みます。

注：1 面目書き込み途中で電源断されても、前回書き込んだ 2 面目が残っている。2 面目書き込み途中で電源断されても、1 面目には正常に書き込まれている。共に書き込まれていない場合は（初期状態）ALL' 0' として扱う。正常に書き込まれているかの判断は bcc でチェックする。

1 面

offset	0	1	2	3	4	5	6	7	8
data	BCC	H1	L2	H2	L2	H3	L3	H4	L4

2 面

offset	16	17	18	19	20	21	22	23	24
data	BCC	H1	L2	H2	L2	H3	L3	H4	L4

設定値	内容
BCC	offset1 から 8 までの xor
H1/L2	114MHzGATE (HIGH, LOW)
H2/L2	10.39MHzDelay (HIGH, LOW)
H3/L3	50HzDelay (HIGH, LOW)
H4/L4	50HzGATE (HIGH, LOW)

起動時動作（割り込み、コマンドはこの段階では受付ないこと）

- ・ 1 面目をリードして BCC チェックを行い、BCC が正しい場合
EEPROM_FMT 構造体に値を格納する
- ・ 2 面目をリードして BCC チェックを行い、BCC が正しい場合
EEPROM_FMT 構造体に値を格納する
- ・ 1 面目、2 面目共に BCC が正しくない場合
デフォルト値を EEPROM_FMT 構造体に格納する。（値が格納されているので、S2 コマンド未受信でも S1/S3 動作が行える）

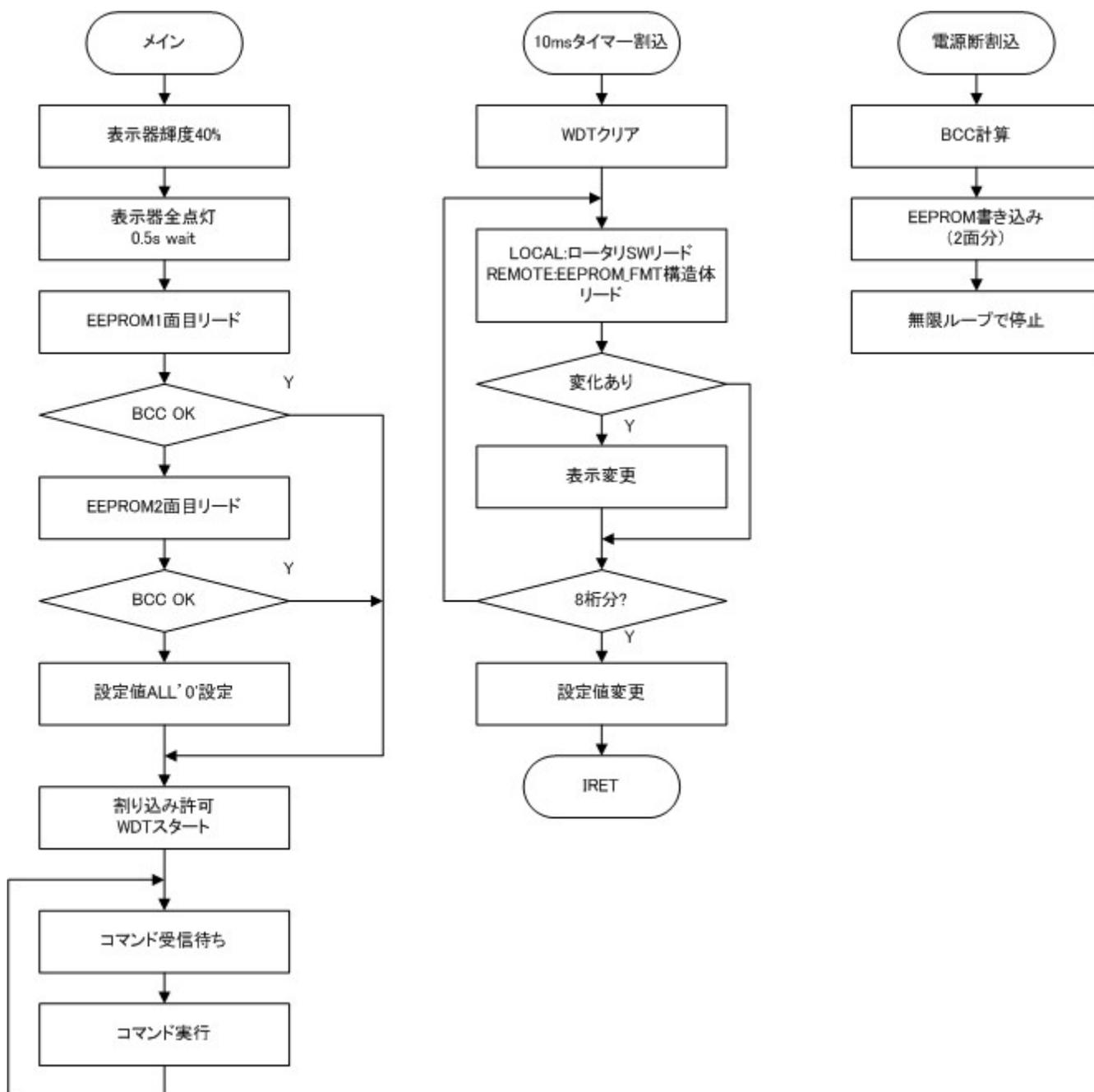
S3 コマンドでの書き込み処理時（割り込みマスクすること）

- ・ S2 コマンドを受信した場合
1 面と 2 面に S2 コマンドで受信した値を書き込む (EEPROM_FMT 構造体の bcc から 9BYTE 分)
書き込んだ値をレスポンスで送信する
- ・ S2 コマンドを受信していない場合
書き込み処理は行わない
EEPROM_FMT 構造体に格納されてる値をレスポンスで送信する

電源断割り込みでの書き込み処理時

- ・ S2 コマンドを受信して、S3 コマンドを実行していない場合
1 面と 2 面に S2 コマンドで受信した値を書き込む (EEPROM_FMT 構造体の bcc から 9BYTE 分)
- ・ S2 コマンドを受信して、S3 コマンドを実行した場合
何もしない（正常終了とする）

8. 概要フロー



* REMOTE 時の DISPLAY 表示について

ファームウェア内部に保持している REMOTE モードの設定値領域が 16 進数文字コード以外が入っていた場合は DISPLAY に該当する文字位置に全点灯が表示されます。

9. 接続ツール

9.1 DeviceInstaller

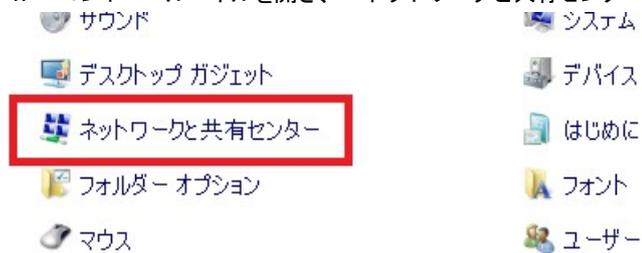
9.1.1 DeviceInstaller IP 割当方法

DeviceInstaller を使用し IP アドレスを XPort に割り当てる事が出来ます。

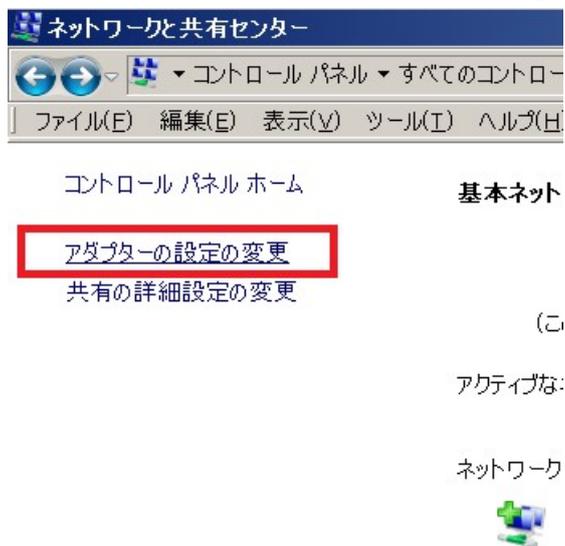
DeviceInstaller での IP アドレス割り当て方法は以下の通りです。

注 : DeviceInstaller を使用し IP アドレスを XPort に割り当てる前に PC 側の設定でネットワーク接続を無効にし、PC 側の IP アドレスを設定する必要があります。ここでは PC 側の設定から明記しております
(XPort 側の IP アドレスを 192.168.1.200 に設定し、PC 側の IP アドレスを 192.168.1.199 に設定する場合を記述しております)
(Windows 7 での設定方法を明記しております)

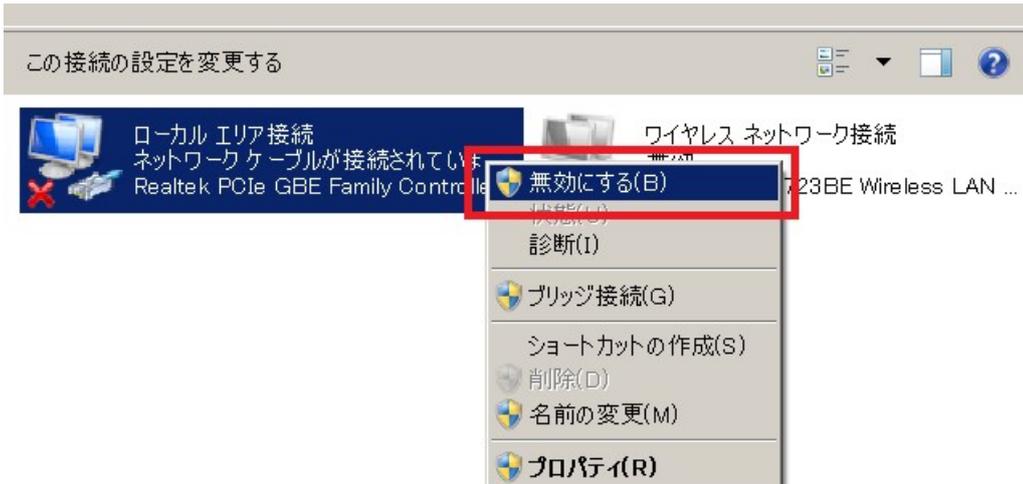
1. コントロールパネルを開き、「ネットワークと共有センター」をクリックします(下図参照)



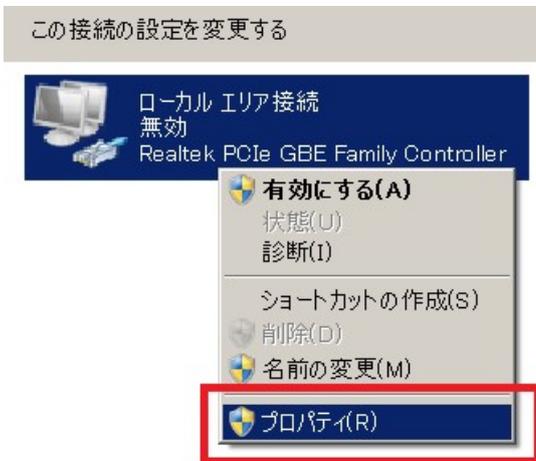
2. 左側に表示されている「アダプターの設定の変更」をクリックします(下図参照)



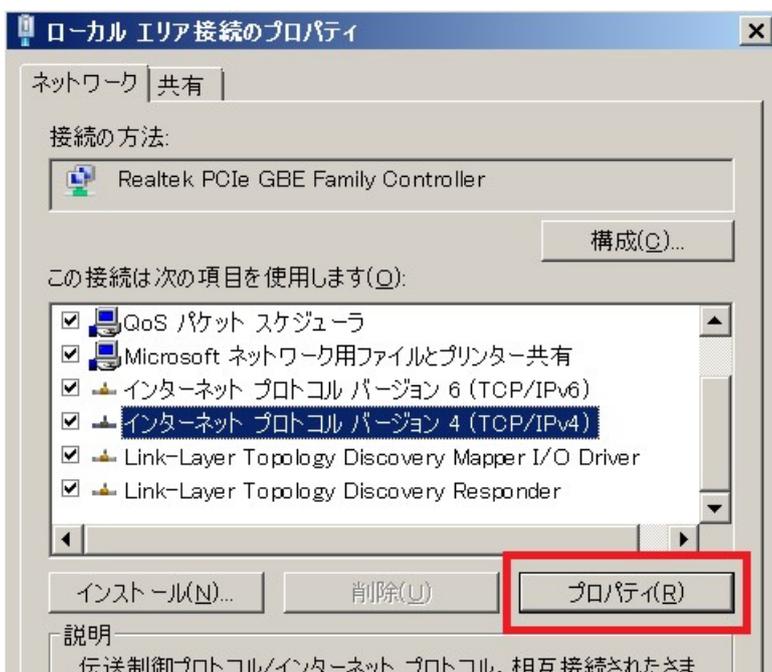
3. ローカルエリア接続を右クリックし、“無効にする”をクリックします(ワイヤレス環境にある方はこちらも無効にします)(下図参照)



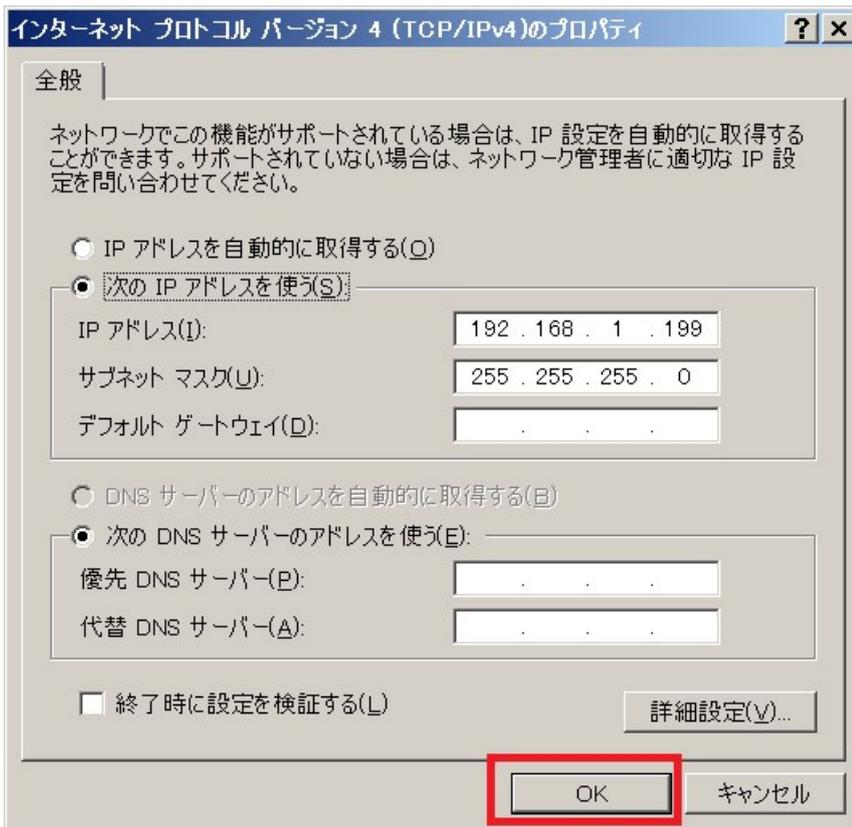
4. ローカルエリア接続を右クリックし、“プロパティ”をクリックします(下図参照)



5. ネットワークタブの“インターネットプロトコルバージョン4”を選択し、「プロパティ」を押下します(下図参照)



6. 次の IP アドレスを使うをチェックし、IP アドレス、サブネットマスクに値を入力します(下図参照)
(例としてここでは以下の様に設定します)

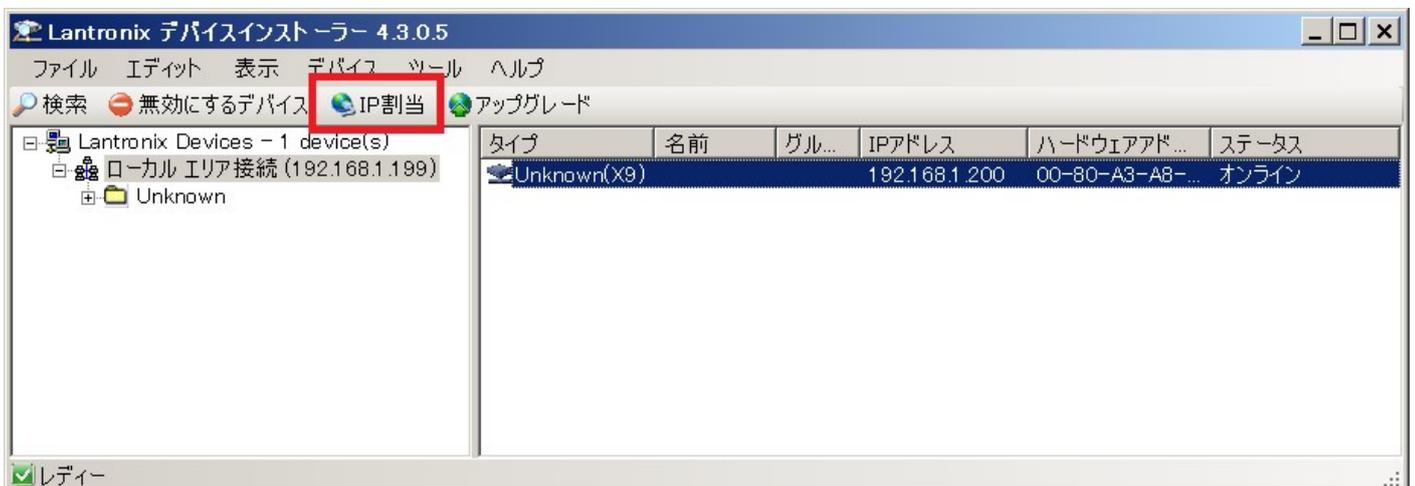


PC 側の設定は以上で終了です

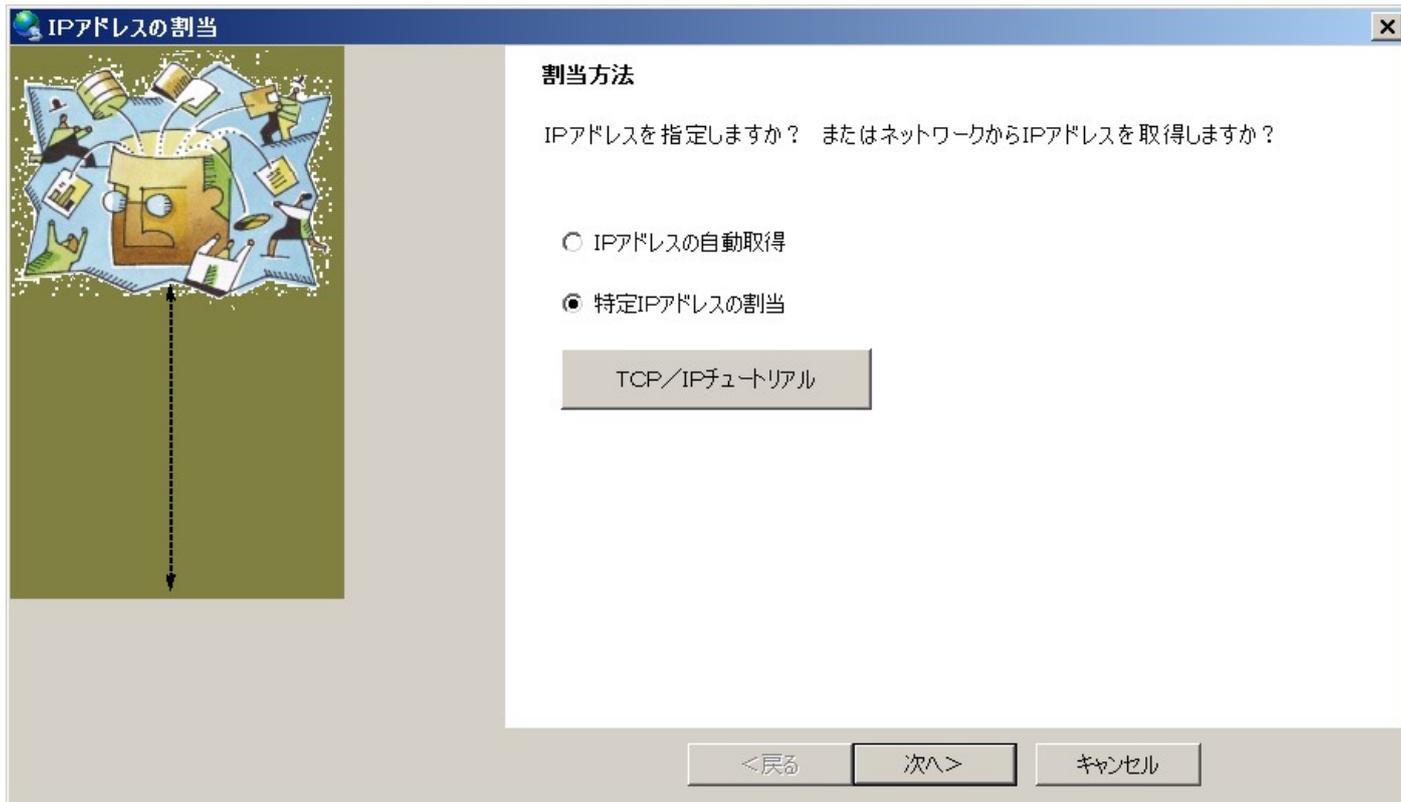
7. PC と XPort を LAN で接続します
8. 3. で無効にしたローカルエリア接続を有効にします



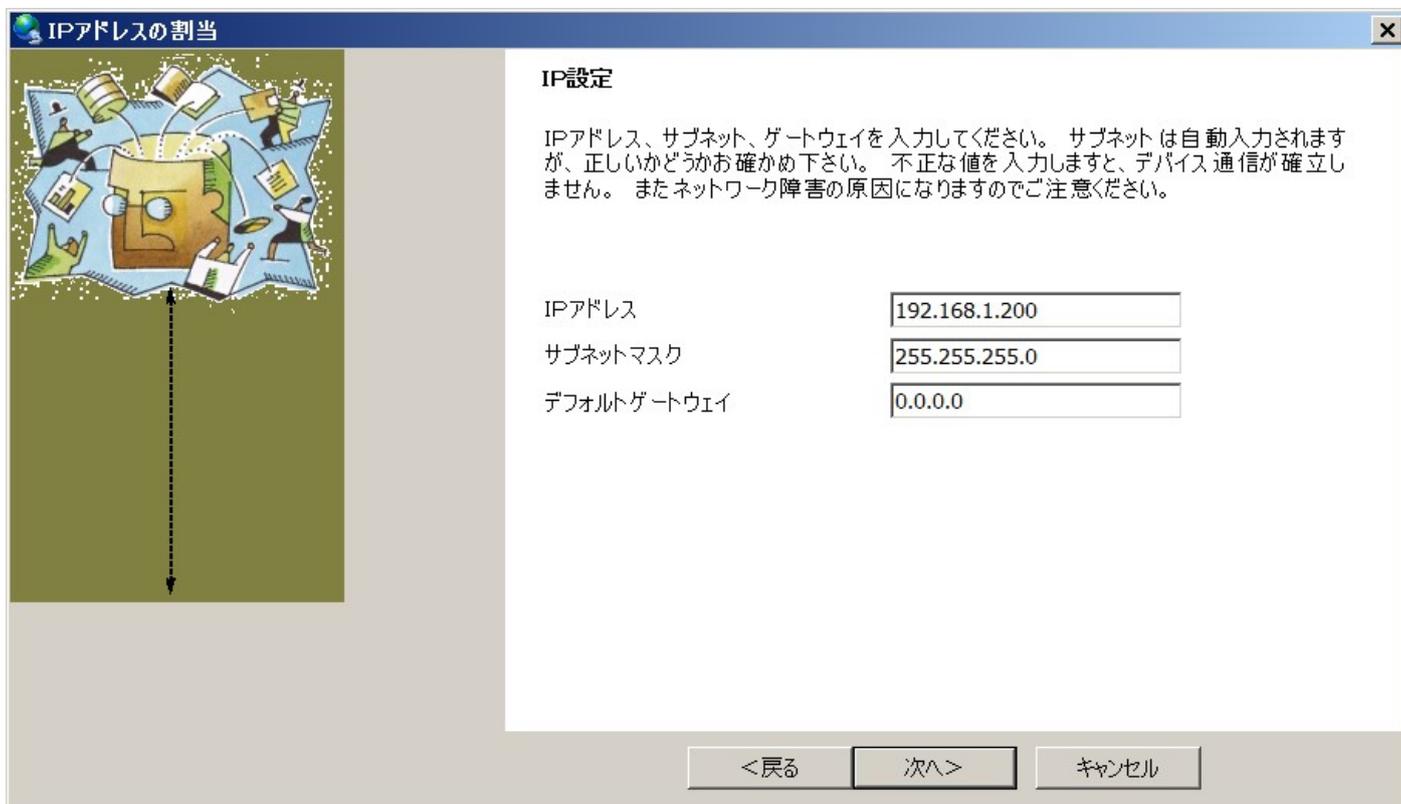
9. DeviceInstaller を起動すると、自動的に接続された XPort を検索し DeviceInstaller のウィンドウに表示されますので、表示された XPort を選択し「IP 割当」を押下します。(下図参照)



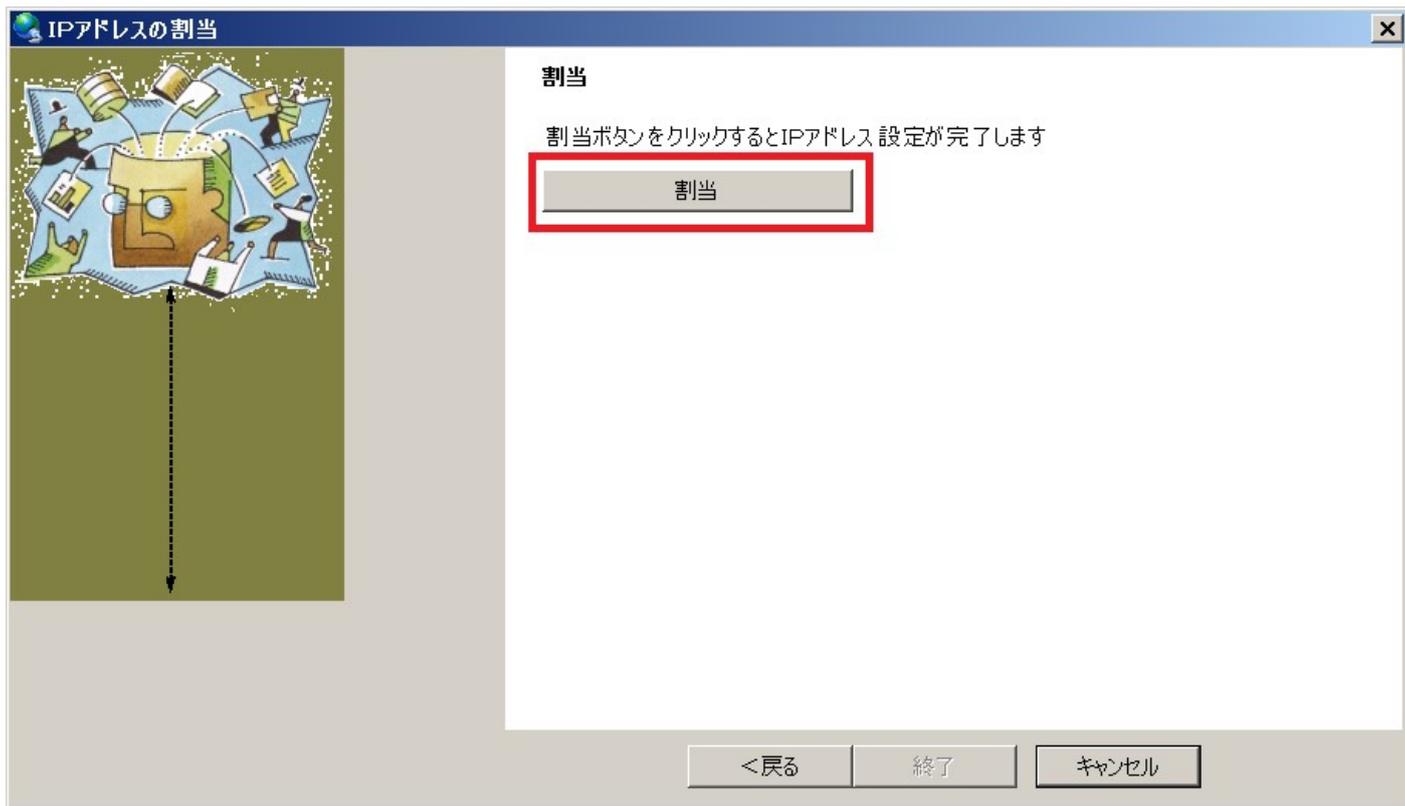
10. 「特定 IP アドレスの割当」にチェックをし、「次へ」を押下します(下図参照)



11. 「IP 設定」が表示されますので、IP アドレス、サブネットマスク、デフォルトゲートウェイを入力し「次へ」を押下します(下図参照)
(例としてここでは IP アドレス、サブネットマスク、デフォルトゲートウェイを以下の様に入力します)



12. 「割当」ボタンをクリックします



13. タスクの進捗が終わると“完了”が表示されますので、「終了」を押下します(下図参照)



以上で IP アドレスの割当完了です

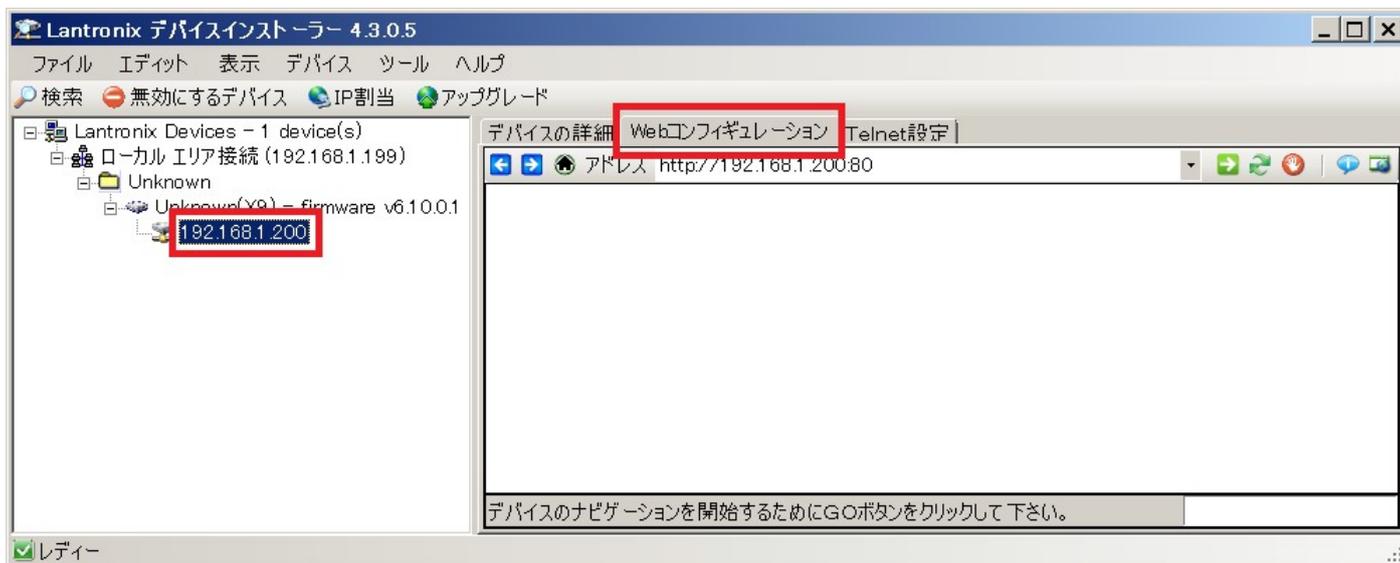
9.1.2 DeviceInstaller でのポーレート設定

Web マネージャによって XPort の各種設定を変更する事が出来ます。ここではポーレート設定を明記しております

注：ポート番号設定変更も行えますが、基本的にはポート番号設定の変更は必要ありません

(Local Port 10001 で使用して下さい)

1. XPort の IP アドレスをクリックして、「Web コンフィギュレーション」タブをクリック。次に  アイコンをクリックします(下図参照)



2. 「Windows セキュリティ」が表示されますが、何も入力せずに” OK” を押下します(下図参照)



3. Web マネージャが表示されますので左側の「Serial Settings」をクリックします(下図参照)

The screenshot shows the Lantronix Web Manager interface. The title bar reads "Lantronix デバイスマネージャ 4.3.0.5". The browser address bar shows "http://192.168.1.200/secure/itx_conf.htm". The left sidebar contains a tree view with "Serial Settings" highlighted in red. The main content area displays the "Device Status" page with the following information:

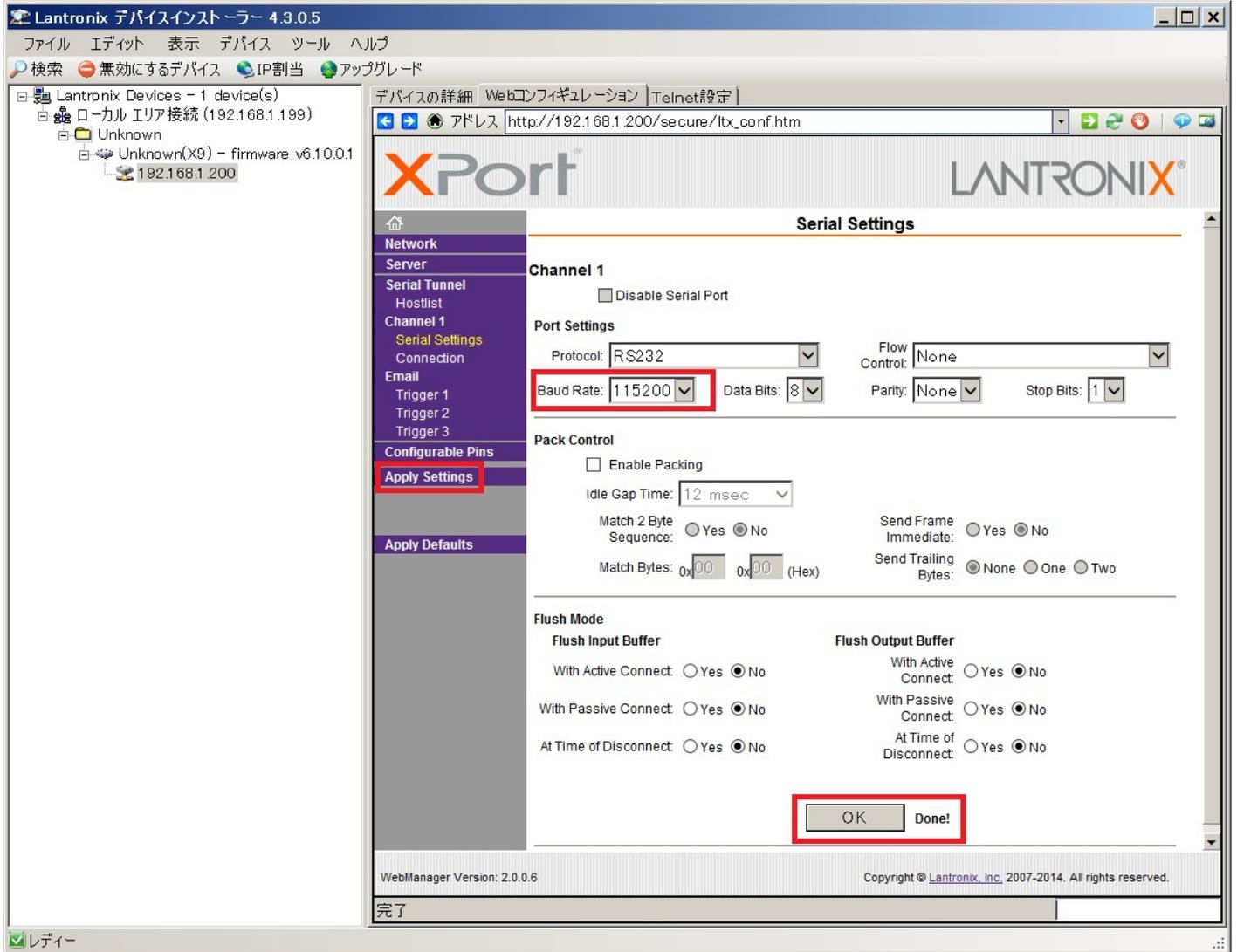
Product Information	
Firmware Version:	V6.10.0.1
Build Date:	23-Oct-2014

Network Settings	
MAC Address:	00-80-A3-A8-F7-3A
Network Mode:	Wired
DHCP HostName:	< None >
IP Address:	192.168.1.200
Default Gateway:	0.0.0.0
DNS Server:	0.0.0.0
MTU:	1400

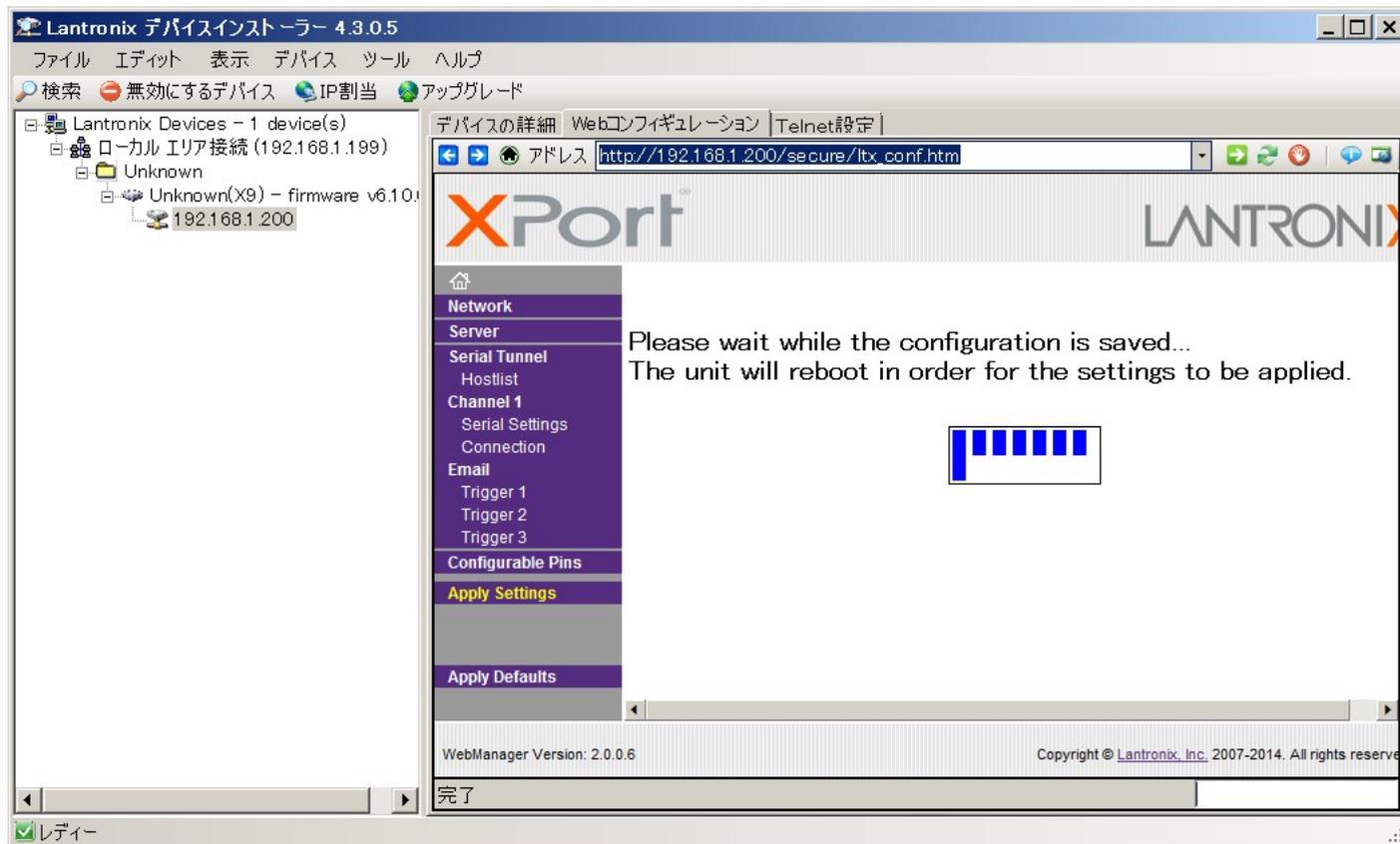
Line settings	
Line 1:	RS232, 115200, 8, None, 1, None.

At the bottom of the page, it says "WebManager Version: 2.0.0.6" and "Copyright © Lantronix, Inc. 2007-2014. All rights reserved."

4. “Baud Rate” に 115200 を選択し “OK” を押下すると Done! と表示されます。次に「Apply Settings」をクリックします(下図参照)



5. しばらくすると設定値をセーブする画面が出てきますので、終了するまで待機します(下図参照)



6. DeviceInstaller と XPort 側ボードの電源を再起動させると設定が反映されます。

以上でボーレートの設定は終了です

注：XPort の設定を変更する場合は必ず、設定変更を行った箇所の下にある“OK”を押下し、 Done!表示を確認して下さい
全ての設定を終えた後は必ず「Apply Settings」をクリックし、設定を保存して下さい
Device Installer と XPort 側ボードの電源を再起動し設定を反映させて下さい

9.2 Teraterm

Windows PC では、Teraterm を使用して XPort に接続することができます。

Teraterm を使用するときには、以下の設定を行います。

IP : 設定した IP アドレス

ポート : 設定した telnet ポート番号 (10001)

改行コード : 受信=CR, 送信=CR+LF

ローカルエコー : チェック