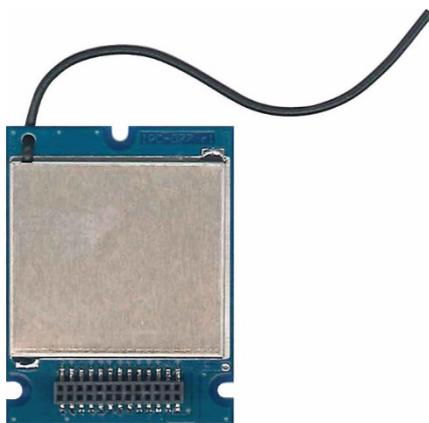


920MHz 無線モジュール（送受信用）

IM920 / IM920XT・XS・XW・XL / IM920c

取扱説明書（ソフトウェア編）



920MHz  
無線モジュール  
IM920



920MHz  
無線モジュール  
IM920c

## インタープラン株式会社

〒102-0072 東京都千代田区飯田橋 3-3-12 石原ビル 5F

TEL: 03-5215-5771 FAX: 03-5215-5772 URL: <http://www.interplan.co.jp>

## 目 次

1. はじめに	
1-1. 安全のための表示	1
1-2. 安全上のご注意	1
1-3. 電波に関する留意点	2
1-4. 使用上の注意点	2
2. 本製品の用語について	3
3. 動作モード	
3-1. モードの組合せ	3
3-2. 送信データの構成	4
3-3. 異なるモードでのデータの扱い	
(1)送信モジュールが接点モードで、受信モジュールがデータモード	4
(2)アンサーバックモード	4
(3)送信モジュールがデータモードで、受信モジュールが接点出力	5
3-4. 接点出力モードのホールド動作	5
4. コマンドとレスポンス	
4-1. コマンド書式	7
4-2. レスポンス形式	7
5. 送受信モジュール IM920	
5-1. 制御パラメータ	8
5-2. 受信データの出力形式	9
5-3. コマンド一覧	10
5-4. コマンド詳細	12
6. 改版履歴	24

## 1. はじめに

このたびは、無線モジュール IM920 シリーズをお買い求めいただき誠にありがとうございます。  
本製品を安全にお使いいただくために「安全のための表示」および「安全上のご注意」をよくお読みいただき、正しくお使いいただけるようお願い申し上げます。

### 1-1. 安全のための表示

取扱説明書には、お使いになる方や他の人への危害と財産の損害を未然に防ぎ、安全にお使いいただくために重要な内容を記載しています。

以下の表示と内容をよく理解してから、「安全上の注意」と本文をお読みになり、記載事項をお守りください。

 <b>警告</b>	<p>この表示を無視して、誤った取り扱いをすると、人が死亡または、重傷を負う可能性が想定される内容を示しています。</p>
 <b>注意</b>	<p>この表示を無視して、誤った取り扱いをすると、人が損害を追う可能性が想定される内容および、物的な損害が想定される内容を示します。</p>

### 1-2. 安全上のご注意

 <b>警告</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 分解や改造をしない。 事故や火災、感電の原因になります。</li> <li>・ 内部に異物を入れない。 本製品内部に金属類などの異物を入れないでください。 また水、油、薬品などの液体が内部に入らないようにしてください。 事故や火災、感電の原因になります。 万一、発煙や異臭などの異常が起きた場合は、直ちに使用を中止してください。 事故や火災、感電の原因となります。</li> </ul>
 <b>注意</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 電源電圧は指定の範囲内（最大 DC3.6V）で使用してください。 故障や劣化の原因になります。</li> <li>・ 使用、保管上の注意 高温多湿の場所、長時間直射日光の当たる場所での使用、保管は避けてください。故障の原因となります。</li> <li>・ 設置場所の注意 振動や衝撃の加わりやすい場所、腐食性ガス雰囲気での使用や保管は避けてください。故障の原因になります。</li> <li>・ 本製品は静電気に敏感な部品を使用しています。 コネクタ部分や部品などに素手で触れないでください。 故障や誤動作の原因になります。</li> <li>・ 子供の手の届くところに置かないでください。 思わぬ事故の原因となります。</li> </ul>

### 1-3. 電波に関する留意点

- 1) 本製品を使用する機器やシステムの安全対策  
電波の性質上、本製品の通信距離内においても、他の機器からのノイズや電波反射によるマルチパスなどによって、通信不能となる場合があります。安全上、通信不能となっても問題が発生しないよう十分に考慮してご使用ください。
- 2) 920MHz 特定小電力無線機のキャリアセンスと送信時間制限
  - ① キャリアセンス  
使用する通信チャンネルが空いているか送信する毎に確認を行います。キャリアセンス時間は長距離モードと高速モードで異なります。
  - ② 送信時間制限  
電波法の規定により、最初の送信から 3.8 秒を超えると 52ms の送信休止時間を自動的に挿入し、その後キャリアセンスを行います。詳しくは取扱説明書（ハードウェア編）をご参照ください。
- 3) 室内や周囲に障害物がある環境  
電波の反射によるデッドポイントが発生して、通信不能となる場合があります。  
送信機または受信機の位置を 5~10cm 移動させると通信可能になることがあります。
- 4) 使用形態  
本製品は、日本国内の電波法に適合しています。  
電波法の規定により、送信モジュールの分解、改造は禁止されています。また製品ラベルがないものも使用禁止となっていますので、ラベルをはがしたりせずそのままご使用ください。

### 1-4. 使用上の注意点

- 1) 本製品は電子回路と組み合わせて動作しますので、電子回路のハードウェアやソフトウェアの知識が必要です。
- 2) 本製品は故障・誤動作が人命に関わる機器などの、高度な信頼性が要求される用途には対応していません。高度な信頼性が必要な機器には使用しないでください。
- 3) 本製品を、医療機器やその周辺、航空機器や航空機内などでは、使用しないでください。
- 4) 本製品は、予告なく変更される場合や製造中止となる場合があります。
- 5) 取扱説明書の内容は予告なく変更される場合があります。万一お気づきの点や誤りなどがございましたらご連絡いただければ幸いです。
- 6) 本製品を使用した結果については、責任を負いかねますのでご了承ください。

## 2. 本製品の用語について

### 送信モジュール ID

送信モジュール、送受信モジュール個々に割り当てた 16bit の識別番号で、モジュールの製品ラベル記載の製造番号を 16 進数で表現した値です。出荷時設定で後から変更することはできません。受信側モジュールはこの ID で送信モジュールを判別し、動作を制御しています。

### ノード番号

送信モジュール ID とは別に任意に設定できる 8bit の番号です。センサ番号、スイッチ番号など、送信モジュール ID とは別に番号を付けることができます。設定値はデータの一部として送信します。ノード番号は重複しても構いません。ただし動作モードを接点 16 出力モードに設定したとき、ノード番号は出力しません。

## 3. 動作モード

IM920 には接点モードとデータモードの 2 種類の動作モードがあります (IM920c はデータモード専用です)。

接点入力モードにすると送信モジュールの接点情報を送信します。

データモードに設定すると外部マイコンから UART を用いてコマンドやパラメータの設定、データの送信や受信が可能になります。動作モードの設定方法は、それぞれの取扱説明書 (ハードウェア編) を参照してください。

### 3-1. モードの組合せ

動作モードは、送信側モジュール、受信側モジュールでそれぞれ異なるモードに設定しても通信可能です (一部異なるモードでのみ動作する組み合わせがあります)。モードは IM920 の MODE ピンで設定します。

送信側モジュールが AD 変換モードのときは、受信側モジュールはデータモード (UART) で受けてください。AD 入力モードは製品バージョン 1.14 から対応しています。

製品バージョン 1.24 から接点モードでアンサーバック機能を追加しました。接点信号を送信すると、データモードでアンサーバック設定した相手側から UART よりデータを出力すると共に、送信した接点番号を返送する機能です。受信側では IM920c も使用することもできます。

製品バージョン 1.41 から、接点出力モードでのアンサーバック機能を追加しました。これにより応答確認が必要な無線リモコンを、シンプルに構成することができます。これはデータモードにて EABK コマンドでアンサーバック設定後、接点出力モードで動作させることにより使用できます。プッシュ動作・ホールド動作共に使用可能です。

動作モードの組合せは表 1 の通りです。

No.	送信側 (入力元)	受信側 (出力先)	機能概要・備考
1	接点モード (接点入力)	接点モード (接点出力)	基本的な接点情報の伝送
2	接点モード (接点入力)	データモード (UART)	接点情報をマイコンで処理
3	接点モード (接点入力) EABK コマンドを設定	データモード (UART) EABK コマンドを設定	接点情報をマイコンで処理し、接点情報を送信側へアンサーバックする 対応バージョン：1.24 以降
4	接点モード (接点入力) EABK コマンドを設定	接点モード (接点出力) EABK コマンドを設定	応答確認が必要な無線リモコン 対応バージョン：1.41 以降
5	データモード (UART)	接点モード (接点出力)	表示灯など各種機器の制御
6	データモード (UART)	データモード (UART)	一般的なデータ通信
7	AD 入力モード	データモード (UART)	アナログ電圧の伝送 対応バージョン：1.14 以降

表 1 モード組合せ一覧表

### 3-2. 送信データの構成

無線通信は、動作モードにかかわらずパケット単位で行われます。IM920 では最大 64 バイトまでがユーザデータとして使用可能となっています。

接点モードの場合は、ユーザデータの最大 2 バイトを使用して通信を行います。データモードでは送信モジュールに投入された 1~64 バイトのデータが出力されます。

### 3-3. 異なるモードでのデータの扱い

#### (1) 送信側が接点モードで、受信側がデータモード

送信モジュールが接点モードで、受信モジュールがデータモードの場合は、以下の動作をします。受信データの 1 バイト目に接点出力 1~8 を接点出力 1 が LSB として、2 バイト目に接点出力 9~16 を接点出力 9 が LSB として出力します。3~8 バイト目のデータには、全て 00h を出力します。

#### (2) 接点モードのアンサーバック機能

製品バージョン 1.24 から追加した機能です。送信側と受信側に EABK コマンドでアンサーバック設定を有効にします。

#### アンサーバック設定時の受信データ出力形式

aa,bbbb,cc:49,4D,41,4E,53,42,4B,00,00,dd,ee

aa : ノード番号

bbbb : 送信モジュールの固有 ID 番号

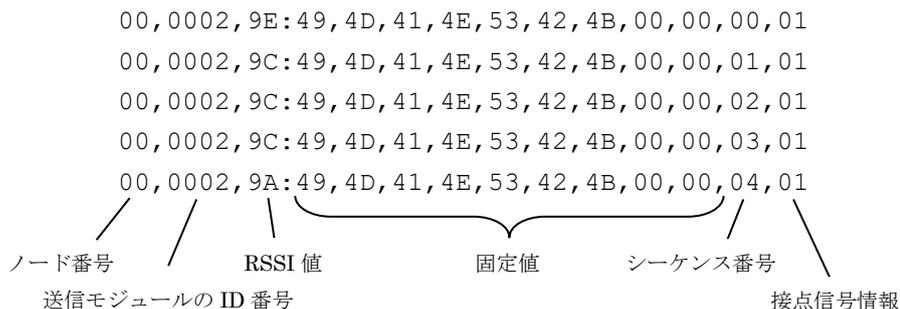
cc : 受信データの RSSI 値

コロン (:) 以下の 49,4D,41,4E,53,42,4B,00,00, は固定値

dd : 00~04 のシーケンス番号。1 回の送信で 5 データ出力します。

ee : 接点信号情報。接点入力端子 1 を LSB として出力します。

### アンサーバック設定時の受信データ (I01 が L になったときのデータ例)



### (3) 送信側がデータモードで、受信側が接点出力

#### ① 送信側がデータモードで、受信側が接点 16 出力モードの場合

送信データの 1 バイト目を接点出力 1～8 に、接点出力 1 を LSB として出力します。  
送信データの 2 バイト目を接点出力 9～16 に、接点出力 9 を LSB として出力します。

#### ② 送信側がデータモードで、受信側が接点 8 出力モード+ノード番号の場合

送信データの 1 バイト目を接点出力 1～8 に、接点出力 1 を LSB として出力します。  
送信モジュールに設定されているノード番号を接点出力 9～16 へ、接点出力 9 を LSB として出力します。

### 3-4. 接点出力モードのホールド動作

受信側モジュールが「接点 16 出力モード、ホールド動作」、あるいは「接点 8 出力モード、ホールド動作、ノード番号付き」に設定されている場合は、以下のように動作します。

- ・受信したデータの“1”となっているビットが変更対象となります。
- ・受信データの“1”を受信する毎に対応する OUT 端子が反転し、“1”を受信する毎に反転を繰り返します。
- ・ただし最後の無線信号を正しく受信してから IM920 では 1.5 秒以上の空き時間が必要です。

送信モジュールはデータモード、受信モジュールを「接点モード、16 出力、ホールド動作」に設定したとき、送信データと受信モジュールの動作・出力は次のようになります。

送信データとレスポンス (上から順に実行)	受信モジュールの動作
TXDT FFFF OK	OUT1～16 全て H を出力
TXDT 0000 OK	OUT1～16 全ての出力状態変更を許可
TXDT FFFF OK	OUT1～16 全て L を出力
TXDT 0000 OK	OUT1～16 全ての出力状態変更を許可
TXDT 0100 OK	OUT1 に H を出力
TXDT 8000  OK	OUT1 の出力状態変更を許可 OUT8 に H を出力し、OUT1 と OUT8 が H になる。
TXDT 0101  OK	OUT8 の出力状態変更を許可 OUT1 に L を出力、OUT9 に H を出力
TXDT 8080  OK	OUT1 と OUT9 の出力状態変更を許可 OUT8 に L を出力、OUT16 に H を出力
TXDT 0001  OK	OUT1～8 と OUT16 の出力状態変更を許可 OUT9 に L を出力
TXDT 0080 OK	OUT16 に L を出力

## 4. コマンドとレスポンス

データモードに設定されている送信モジュールあるいは受信モジュールは、電源投入直後に型番とバージョン番号を出力して、コマンド入力待ち状態になります。

コマンドを入力する際には、**BUSY** 端子が **L** であることを確認してください。BUSY 端子が **H** の場合、コマンドおよびデータは無視されます。

\*電源投入時の出力例

```
IM920 Ver.01.00<CR><LF>
```

### 4-1. コマンド書式

- 1) コマンドは、4文字の ASCII 文字で構成されます。
- 2) コマンドとパラメータは連続して記述できます。  
コマンド内のスペース文字は無視します。  
コマンド直後の文字からパラメータとして認識します。
- 3) パラメータは、16進数を ASCII 文字 (0~9、A~F) で入力します。  
キャラクタ入出力設定 (ECIO コマンド) しているとき、データ送信 (TXDT、TXDA) コマンドで扱える文字が変わります。詳しくは表 6 を参照してください。
- 4) パラメータ内のバイト境界にカンマやスペースを挿入することもできます。
- 5) コマンド及びパラメータは、大文字、小文字の混在が可能です。
- 6) 行末に<CR><LF> (0Dh, 0Ah) を入力してください。

### 4-2. レスポンス形式

- 1) 有効なコマンドに対するレスポンス

```
OK<CR><LF>
```

- 2) 有効な読出しコマンドに対するレスポンス

```
読出し値<CR><LF>
```

- 3) 無効なコマンドに対するレスポンス

```
NG<CR><LF>
```

## 5. 送受信モジュール IM920、IM920c

### 5-1. 制御パラメータ

IM920、IM920c には、動作を制御するパラメータとして以下のものがあります。

No.	名称	初期値	変更	内容	読み出し コマンド	設定 コマンド
1	固有 ID	製品固有の ID 値	不可	送信モジュール固有の ID 番号	RDID	なし
2	受信 ID	未登録	可能	通信対象モジュールの 固有 ID 番号	RRID	SRID
3	ノード番号	00h	可能	任意に設定可能なモ ジュール番号	RDNN	STNN
4	シリアル通信速度	4 (19,200bps)	可能	UART のボーレート設 定	なし	SBRT
5	送信出力	3 (10mW)	可能	送信出力電力設定	RDPO	STPO
6	無線通信速度	2 (長距離モード)	可能	高速通信モード又は長 距離モード	RDRT	STRT
7	無線チャンネル	01 (920.6MHz)	可能	無線通信周波数設定	RDCH	STCH
8	スリープ時間	0	可能	間欠動作および AD 入力モード時のス リープ時間	RSTM	SSTM
9	動作時間	0	可能	間欠動作時の動作時間	RWTM	SWTM
10	アンサーバック	DABK ディスプレイ状態	可能	接点入力モードでのア ンサーバック機能	RPRM	EABK ディスプレイ状態
11	キャラクタ入出力	DCIO	可能	データ送信コマンドで 扱う文字の形式	RPRM	ECIO
12	簡易中継	DRPT	可能	簡易中継モード	RPRM	ERPT

表 2 IM920 制御パラメータ一覧表

変更可能なパラメータは、データモードでのコマンドによって設定を変更することができます。また、あらかじめ不揮発メモリへの書込み許可状態にすることで、電源を OFF にした場合でも設定内容を保持することができます。電源投入直後は、不揮発メモリへの書込みは禁止状態です。

不揮発メモリへの書込み回数は最大 1 万回ですので、頻繁にパラメータ変更をする場合は書込み禁止状態にしてください。

通信対象となる送信モジュールの固有 ID は、最大 64 個まで登録することができます。

電源投入直後、外部インターフェイスのデフォルトの通信条件は、以下のとおりです。

ボーレート：19,200bps、データ長：8、ストップビット長：1、パリティ：なし

フロー制御：ハードウェア (BUSY のみ)

## 5-2. 受信データ出力形式

受信データの出力形式は、以下のとおりです。

aa,bbbb,cc:受信データ<CR><LF>

aa : ノード番号

bbbb : 送信モジュールの固有 ID です。

cc : データを受信したときの RSSI 値です。

- ・受信データは 2 バイト目からカンマで区切って出力します。
- ・それぞれの値は、16 進数を ASCII 文字 (0~9、A~F) で出力します。
- ・キャラクタ入出力設定 (ECIO コマンド) をしているとき、データ送信 (TXDT、TXDA) コマンドで扱える文字が変わります。詳しくは表 6 を参照してください。

送信データと受信データの対応を示します。

### 送信コマンド

TXDT 0102030405060708

TXDA 01

TXDA 01234567890123456789

### 受信データ

00,0001,78:01,02,03,04,05,06,07,08

00,0001,A9:01

00,0001,DD:01,23,45,67,89,01,23,45,67,89



### 5-3. コマンド一覧

IM920 には下記のコマンドがあります。コマンド及びパラメータの詳細に関しては、5-4 項を参照してください。備考欄に対応ファームウェアのバージョンを記載しています。

#### (1)全コマンド

No.	コマンド	機 能	不揮発メモリへの保存	対応バージョン
1	ENWR	パラメータ保存許可		
2	DSWR	パラメータ保存禁止		
3	RDID	固有 ID 読み出し		
4	STNN	ノード番号設定	保存可能	
5	RDNN	ノード番号読み出し		
6	SRID	受信 ID 登録	保存可能	
7	RRID	受信 ID 読み出し		
8	ERID	受信 ID 全消去	消去可能	
9	STCH	無線チャンネル設定	保存可能	
10	RDCH	無線チャンネル読み出し		
11	ECIO	キャラクタ入出力設定	保存可能	Ver.1.26 以降
12	DCIO	キャラクタ入出力解除 (HEX 入出力設定)	保存可能	Ver.1.26 以降
13	TXDT	データ送信		
14	TXDA	可変長データ送信		
15	RDRS	RSSI 値の読み出し		
16	STPO	送信出力設定	保存可能	
17	RDPO	送信出力読み出し		
18	STRT	無線通信速度設定	保存可能	
19	RDRT	無線通信速度読み出し		
20	RDVR	製品バージョン読み出し		
21	SBRT	シリアル通信速度設定	保存可能	Ver.1.26 より拡張
22	DSRX	スリープ開始	保存可能	Ver.1.11 以降
23	ENRX	スリープ停止		Ver.1.11 以降
24	SSTM	間欠動作、AD 入力モード時スリープ時間設定	保存可能	Ver.1.13 以降
25	RSTM	間欠動作、AD 入力モード時スリープ時間読み出し		Ver.1.13 以降
26	SWTM	間欠動作時間設定	保存可能	Ver.1.13 以降
27	RWTM	間欠動作時間読み出し		Ver.1.13 以降
28	EABK	接点モードアンサーバック設定	保存可能	Ver.1.24 以降
29	DABK	接点モードアンサーバック解除	保存可能	Ver.1.24 以降
30	ERPT	簡易中継設定	保存可能	Ver.1.29 以降
31	DRPT	簡易中継解除	保存可能	Ver.1.29 以降
32	RPRM	パラメーター一括読み出し		Ver.1.24 以降
33	SRST	ソフトウェアリセット		
34	PCLR	パラメータ初期化	(保存可能)	出荷状態にリセット

表 3 IM920 コマンド一覧表

## (2)機能別一覧表

## ①パラメータ読み出し

機能	コマンド	レスポンス
固有 ID	RDID	固有 ID (16 進数)
ノード番号	RDNN	ノード番号
受信 ID	RRID	登録してある ID (16 進数)
無線チャンネル	RDCH	チャンネル番号
RSSI 値	RDRS	実行時の RSSI 値
無線通信速度	RDRT	1: 高速モード、2: 長距離モード
製品バージョン	RDVR	製品バージョン
間欠動作、AD 入力モード時のスリープ時間	RSTM	設定値
間欠動作時間	RWTM	設定値
パラメーター一括読み出し	RPRM	設定値

## ②制御系コマンド

機能	許可	禁止	備考
パラメータ保存	ENWR	DSWR	
データ送信	TXDT	-	8 バイト固定長データ
可変長データ送信	TXDA	-	1~64 バイト可変長データ
スリープ	DSRX (開始)	ENRX (停止)	

## ③設定系コマンド

機能	設定	読み出し	解除	備考
ノード番号	STNN	RDNN	-	
受信 ID	SRID	RRID	-	全消去は ERID (ENWR 時のみ)
無線チャンネル	STCH	RDCH	-	
送信電力	STPO	RDPO	-	
無線通信速度	STRT	RDRT	-	
間欠動作時間	SWTM	RWTM	-	
アンサーバック設定	EABK	-	DABK	
キャラクタ入出力設定	ECIO	-	DCIO	
簡易中継モード設定	ERPT	-	DRPT	
シリアル通信速度	SBRT	-	-	
間欠動作、AD 入力モード時のスリープ時間	SSTM	RSTM	-	
間欠動作時間	SWTM	RWTM	-	
ソフトウェアリセット	SRST	-	-	
パラメータ初期化	PCLR	-	-	

表 4 機能別コマンド一覧表

## 5-4. コマンド詳細

スイッチコマンドはデフォルトに (default) と表示しています。

### 1) ENWR

名 称	パラメータ書込許可
機 能	パラメータを不揮発メモリに書込み許可状態にします。
書 式	ENWR<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK<CR><LF>
例	ENWR OK

### 2) DSWR (default)

名 称	パラメータ書込禁止
機 能	パラメータを不揮発メモリへの書込み禁止状態にします。
書 式	DSWR<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK<CR><LF>
例	DSWR OK

### 3) RDID

名 称	固有 ID 読み出し
機 能	固有 ID を読み出します。
書 式	RDID<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	固有 ID<CR><LF>
例	RDID 0001

### 4) STNN

名 称	ノード番号設定
機 能	ノード番号を設定します。
書 式	STNN パラメータ<CR><LF>
パラメータ	00~FF ノード番号は送信モジュール ID とは別に任意に設定できる 8bit の番号です。ユニークな値でなくてもかまいません。
レスポンス	OK<CR><LF>
例	STNN 12 OK

**5) RDNN**

名 称 ノード番号読み出し  
機 能 ノード番号を読み出します。  
書 式 RDNN<CR><LF>  
パラメータ なし  
レスポンス ノード番号<CR><LF>  
例 RDNN  
12

**6) SRID**

名 称 受信 ID 登録  
機 能 通信対象とする送信モジュールの ID を登録します。  
ENWR コマンドによる不揮発メモリへの書込み許可状態の場合のみ有効です。  
書 式 SRID 受信 ID <CR><LF>  
パラメータ 受信 ID は 16 進数を ASCII 文字 (0~9、A~F) 4 文字で入力します。  
レスポンス OK<CR><LF>  
例 SRID 0008  
OK  
※正常終了時は OK を、書込みできなかったときは NG を返します。

**7) RRID**

名 称 受信 ID 読み出し  
機 能 登録されている送信モジュール ID を読み出します。  
書 式 RRID<CR><LF>  
パラメータ なし  
レスポンス 受信 ID<CR><LF>  
受信 ID は 16 進数を ASCII 文字 (0~9、A~F) 4 文字で出力します。  
受信 ID が複数登録されている場合は、全ての受信 ID を出力します。  
例 RRID  
0001  
0002  
0003  
0004  
ただし何も登録されていないときは、<CR><LF>のみを出力します。

**8) ERID**

名 称 受信 ID 全消去  
機 能 登録されている全ての受信 ID を消去します。  
ENWR コマンドによる不揮発メモリへの書込み許可状態の場合のみ有効です。  
書 式 ERID<CR><LF>  
パラメータ なし  
レスポンス OK<CR><LF>  
例 OK  
※正常終了時は OK を、消去できなかったときは NG を返します。

## 9) STCH

名 称	無線通信チャンネル設定
機 能	無線通信チャンネルを設定します。
書 式	STCH 01<CR><LF>
パラメータ	チャンネル番号は10進数2桁（01～15）で入力します。 00も設定可能ですが、内部では01として扱います。 初期値は01です。
レスポンス	OK<CR><LF>
例	STCH 01 OK ※正常終了時はOKを、設定できなかったときはNGを返します。
備 考	チャンネル番号と周波数の関係は表5を参照してください。 対向する本製品と同じ通信チャンネルを設定してください。 チャンネル番号06は内部信号の影響があり、安定して通信できないため使用をお勧めしません。

CH 番号	周波数	ARIB 単位チャンネル番号	CH 番号	周波数	ARIB 単位チャンネル番号
01	920.6MHz	24	09	922.2MHz	32
02	920.8MHz	25	10	922.4MHz	33
03	921.0MHz	26	11	922.6MHz	34
04	921.2MHz	27	12	922.8MHz	35
05	921.4MHz	28	13	923.0MHz	36
06	921.6MHz	29	14	923.2MHz	37
07	921.8MHz	30	15	923.4MHz	38
08	922.0MHz	31	-	-	-

表5 CH番号と周波数一覧表

## 10) RDCH

名 称	無線通信チャンネル読み出し
機 能	登録されている無線通信チャンネルを読み出します。
書 式	RDCH<CR><LF>
パラメータ	チャンネル番号は10進数2桁（01～15）で入力します。
レスポンス	通信チャンネル<CR><LF>
例	RDCH 01

**11) ECIO**

名称	キャラクタ入出力設定
機能	データ通信モードで使用できます。 キャラクタ入出力を ON にすると、TXDA および TXDT コマンドで入力する文字列のアスキーコードを送信し、受信側では受信データをアスキーコードとして出力します。従来の HEX 入力設定と組み合わせて動作可能です。 例えば送信機が DCIO 設定、受信機が ECIO 設定のとき、TXDA 41h, 42h, 43h, 44h<CR><LF>でデータ送信すると、受信側では"ABCD"を出力します。詳しくは表 6 を参照してください。 また<CR> (0Dh) および<LF> (0Ah) はコマンドの終端として認識するため送信できませんが、<CR> (0Dh) および<LF> (0Ah) 以外であればバイナリーデータも送信できます。 デフォルトは HEX 入出力設定 (DCIO) です。 無線区間ではキャラクタ入出力設定時および HEX 入出力設定時共にバイナリーで送信していますので、通信時間などに影響はありません。
書式	ECIO<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK<CR><LF>
例	ECIO<CR><LF> OK
備考	ファームウェアバージョン 1.26 以降

**12) DCIO (default)**

名称	キャラクタ入出力解除
機能	データ通信モードで使用できます。 ECIO コマンドで設定したキャラクタ入出力設定を OFF にして、従来の HEX 入出力設定に切り替えます。
書式	DCIO<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK<CR><LF>
例	DCIO<CR><LF> OK
備考	ファームウェアバージョン 1.26 以降

**13) TXDT**

名 称	データ送信
機 能	8 バイトのユーザデータを送信します。 入力されたデータが 8 バイト未満の場合は、自動的に 00h を追加して送信します。
書 式	TXDT data<CR><LF>
パラメータ	データは 16 進数を ASCII 文字 (0~9、A~F) で入力します。 キャラクタ入出力コマンド「ECIO」で入力文字形式を変更できます。
レスポンス	OK<CR><LF> または NG<CR><LF>
例	TXDT 0102030405060708 OK TXDT 9ABCDEF0 NG
備 考	キャラクタ入出力設定 (ECIO) コマンドとキャラクタ入出力設定 (DCIO) コマンドでパラメータの扱いが変わります。詳しくは表 6 を参照してください。 レスポンスが NG のときは、送信時間制限またはキャリアセンスの結果で送信できないときが考えられます。再度コマンドを発行してください。 このコマンドには、キャリアセンスと送信休止時間の関係があります。IM920 取扱説明書 (ハードウェア編) をご参照ください。

**14) TXDA**

名 称	可変長データ送信
機 能	1~64 バイトの可変長ユーザデータを送信します。 入力されたデータのバイト数に応じて可変長のパケットを送信します
書 式	TXDA data<CR><LF>
パラメータ	データは 16 進数を ASCII 文字 (0~9、A~F) で入力します。 キャラクタ入出力コマンド「ECIO」で入力文字形式を変更できます。
レスポンス	OK<CR><LF> または NG<CR><LF>
例	TXDA 000102030405060708090A0B0C0D0E0F OK TXDA 9ABCDEF0 NG
備 考	キャラクタ入出力設定 (ECIO) コマンドとキャラクタ入出力設定 (DCIO) コマンドでパラメータの扱いが変わります。詳しくは表 6 を参照してください。 レスポンスが NG のときは、送信時間制限またはキャリアセンスの結果で送信できないときが考えられます。再度コマンドを発行してください。 このコマンドには、キャリアセンスと送信休止時間の関係があります。IM920 取扱説明書 (ハードウェア編) をご参照ください。

No.	コマンド	送信側	受信側
1	設定	DCIO	DCIO
	データ (例)	TXDA□4142	aa,bbbb,cc:41,42
		TXDA□41,42	aa,bbbb,cc:41,42
		TXDA41,42	aa,bbbb,cc:41,42
2	設定	DCIO	ECIO
	データ (例)	TXDA□4142	aa,bbbb,cc:AB
		TXDA□41,42	aa,bbbb,cc:AB
		TXDA41,42	aa,bbbb,cc:AB
3	設定	ECIO	ECIO
	データ (例)	TXDA□4142	aa,bbbb,cc:□4142
		TXDA□41,42	aa,bbbb,cc:□41,42
		TXDA41,42	aa,bbbb,cc:41,42
4	設定	ECIO	DCIO
	データ (例)	TXDA□41,42	aa,bbbb,cc:20,34,31,2C,34,32
		TXDA4142	aa,bbbb,cc:34,31,2C,34,32

aa、bbbb、ccは、「5-2. 受信データ出力形式」を参照してください。

コマンド書式は、4-1. を参照してください。

□はスペースを表します。スペースとカンマは無視します。

**表6 ECIO と DCIO コマンドと送信・受信文字の関係**

### 15) RDRS

名称	RSSI 値読み出し
機能	RSSI 値（現在の信号強度レベル）を読み出します。
書式	RDRS <CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	RSSI 値<CR><LF> RSSI 値は 16 進数を ASCII 文字（0~9、A~F）2 文字で出力します。
例	RDRS 7E

### 16) STPO

名称	送信出力設定
機能	送信出力を設定します。
書式	STPO 送信出力<CR><LF>
パラメータ	1~3 の数値 1 文字です。 パラメータと送信出力の対比は次の通りです。 1: -10dBm (0.1mW)、 2: 0dBm (1mW)、 3: 10dBm (10mW) 初期値は“3”です。
レスポンス	OK<CR><LF> ※正常終了時は OK を、設定できなかったときは NG を返します。
例	STPO 2 OK

**17) RDPO**

名 称	送信出力読み出し
機 能	送信出力を読み出します。
書 式	RDPO<CR><LF>
パラメータ	1～3 の数値 1 文字です。 1 : -10dBm (0.1mW)、 2 : 0dBm (1mW)、 3 : 10dBm (10mW)
レスポンス	送信出力設定値<CR><LF>
例	RDPO 3

**18) STRT**

名 称	無線通信速度設定
機 能	無線通信速度を設定します。対向する本製品と同じ速度を設定してください。
書 式	STPO 速度値<CR><LF>
パラメータ	1～2 の数値 1 文字です。 1 : 高速通信モード (無線通信速度 50kbps) 2 : 長距離モード (無線通信速度 1.25kbps) 初期値は“2”です。
レスポンス	OK<CR><LF>
例	STRT 2 OK

**19) RDRT**

名 称	無線通信速度読み出し
機 能	無線通信速度を読み出します。
書 式	RDRT<CR><LF>
パラメータ	1～2 の数値 1 文字です。 1 : 高速モード (空間通信速度 50kbps) 2 : 長距離モード (空間通信速度 1.25kbps)
レスポンス	無線通信速度設定値<CR><LF>
例	RDRT 2

**20) RDVR**

名 称	製品バージョン読み出し
機 能	製品バージョンを読み出します。
書 式	RDVR<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	製品バージョン<CR><LF>
例	RDVR IM920 VER.01.00

**21) SBRT**

名 称	シリアル通信速度設定
機 能	外部インターフェイスのシリアル通信速度（ボーレート）を設定します。
書 式	SBRT 速度<CR><LF>
パラメータ	速度は数字 1 文字です。 0 : 1,200bps、1 : 2,400bps、2 : 4,800bps、3 : 9,600bps、4 : 19,200bps、 5 : 38,400bps、6 : 57,600bps、7 : 115,200bps 初期値は“4”です。
レスポンス	OK<CR><LF> レスポンスはボーレート変更後すぐに出力されます。
例	SBRT 3 OK
備 考	Ver.1.26 からパラメータに 57,600bps と 115,200bps を追加しました。

**22) DSRX**

名 称	スリープ開始
機 能	スリープ状態に設定します。
書 式	DSRX<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK<CR><LF>

**23) ENRX (default)**

名 称	スリープ停止
機 能	スリープ状態を解除します。
書 式	ENRX<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK <CR><LF>
備 考	スリープ状態でコマンドを実行させるには、ウェイクアップキーワード「?」に続いてコマンドを入力してください。詳しくは取扱説明書（ハードウェア編）のスリープ動作の説明中の、「スリープ中のコマンド入力方法」をご参照ください。

**24) SSTM**

名 称	スリープ時間設定
機 能	間欠動作と AD 入力モード時、スリープ時間を設定します。
書 式	SSTM スリープ時間<CR><LF>
パラメータ	スリープ時間は 1 秒単位、最大 65535 秒の値を 16 進数に変換してパラメータとします。 デフォルトは 0 で、0 に設定すると連続スリープとなります。 nnnn（16 進数 4 桁）
レスポンス	OK<CR><LF>

**25) RSTM**

名 称	スリープ時間読み出し
機 能	間欠動作と AD 入力モードのスリープ時間を読み出します。
書 式	RSTM<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	スリープ時間設定値<CR><LF>
例	RSTM 1

**26) SWTM**

名 称	間欠動作時間設定
機 能	間欠動作の動作時間を設定します。
書 式	SWTM 動作時間<CR><LF>
パラメータ	動作時間は 10.01ms 単位で最大約 656 秒、時間を 16 進数に変換してパラメータとします。 デフォルトは 0 です。 nnnn (16 進数 4 桁)
レスポンス	OK <CR><LF>

**27) RWTM**

名 称	間欠動作時間読み出し
機 能	間欠動作の動作時間を読み出します。
書 式	RWTM<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	動作時間設定値<CR><LF>
例	RWTM 10

**26) EABK**

名 称	接点モードアンサーバック設定
機 能	接点モードでのアンサーバック設定を有効にします。
書 式	EABK<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK<CR><LF>
例	EABK OK
備 考	接点入力モードの送信機、データモードの受信機で使用できます。 Ver.1.29 以降で対応しています。

**27) DABK** (default)

名称	接点モードアンサーバック解除
機能	アンサーバックモードを解除します。
書式	DABK<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK <CR><LF>
例	DABK OK
備考	Ver.1.29 以降で対応しています。

**27) ERPT**

名称	簡易中継 ON
機能	簡易中継を ON にします。データ通信モードで動作します。 STCH で指定した無線通信チャンネルの信号を受信し、受信チャンネルに対応する送信チャンネルで同じ内容のデータを再送信します。固有 ID およびノード番号は自身の設定値に書き換えて送信します。動作を図 1 に示します。

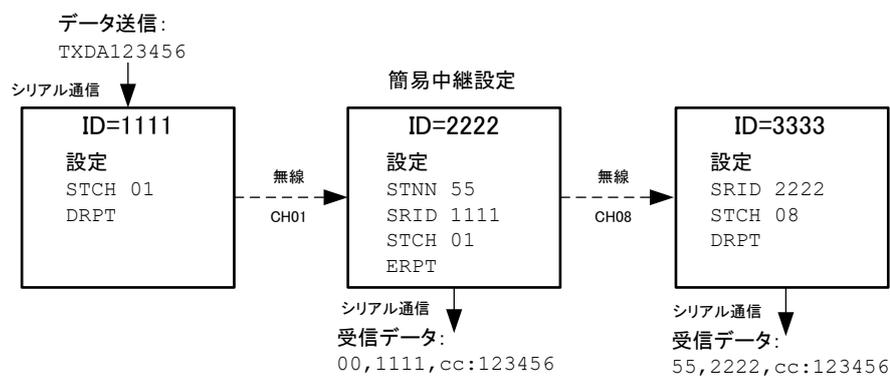


図 1 簡易中継の動作概要

並行して通常の方法通信モードとしての動作が可能です。データ受信時は、再送信と共に UART でデータを出力します。

TXDA および TXDT コマンドを含め、コマンド類が入力された場合は、従来のデータ通信モード同様に動作します。

受信チャンネルと送信チャンネルの関係は表 7 の通りです。

簡易中継が動作するのは 1 段です。

CH12～CH15 の設定はありません。

STCH パラメータ	受信 CH 番号	送信 CH 番号	STCH パラメータ	受信 CH 番号	送信 CH 番号
01	01 (920.6MHz)	08 (922.0MHz)	07	07 (921.8MHz)	04 (921.2MHz)
02	02 (920.8MHz)	09 (922.2MHz)	08	08 (922.0MHz)	01 (920.6MHz)
03	03 (921.0MHz)	10 (922.4MHz)	09	09 (922.2MHz)	02 (920.8MHz)
04	04 (921.2MHz)	07 (921.8MHz)	10	10 (922.4MHz)	03 (921.0MHz)
05	05 (921.4MHz)	11 (922.6MHz)	11	11 (922.6MHz)	05 (921.4MHz)

表 7 簡易中継受信チャンネルと送信チャンネル

書 式 ERPT<CR><LF>  
 パラメータ なし  
 レスポンス OK <CR><LF>  
 例 ERPT  
 OK  
 備 考 Ver.1.29 以降で対応しています。

**27) DRPT (default)**

名 称 簡易中継 OFF  
 機 能 簡易中継モードを OFF にします。  
 書 式 DRPT<CR><LF>  
 パラメータ なし  
 レスポンス OK <CR><LF>  
 例 DRPT  
 OK  
 備 考 Ver.1.29 以降で対応しています。

**28) RPRM**

名 称 パラメーター一括読み出し  
 機 能 無線モジュールに設定してあるパラメータを一括で読み出します。  
 書 式 RPRM<CR><LF>  
 パラメータ なし  
 レスポンス 設定コマンド：設定内容<CR><LF>  
 例 RPRM  
 ID:0000  
 STNN:00  
 STCH:01  
 以下省略

注 意 このコマンドは Ver.1.24 以降で対応しています。  
 出力フォーマットは、今後のバージョンアップで変更することがあります。  
 STCH の表示内容は、Ver.1.43 で 16 進表示から 10 進表示に変更しました。

**29) SRST**

名 称	ソフトウェアリセット
機 能	ソフトウェアリセット。本製品を再起動します。
書 式	SRST<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	製品バージョン<CR><LF>
例	SRST IM920 VER.01.00

**30) PCLR**

名 称	パラメータクリア
機 能	パラメータを工場出荷状態にリセットします。
書 式	PCLR<CR><LF>
パラメータ	なし
レスポンス	OK<CR><LF>
例	PCLR OK

## 6. 改定履歴

初版制定	2014年1月20日	(IM315TX、IM315RX Ver. 1.00)
Rev. 1.1	2014年2月6日	(字句訂正)
Rev. 1.2	2014年3月6日	(写真差し替え)
Rev. 1.3	2014年5月26日	(IM315TRX に対応)
Rev. 1.4	2014年8月13日	(IM920 を追加、字句訂正)
Rev. 2.0	2015年5月11日	(IM315 シリーズを分離、コマンド追加、字句訂正)
Rev. 2.1	2016年2月18日	5-4. RPRM コマンド、EABK/DABK コマンド追加、 3-1. 表1にアンサーバックを追加、 3-3. アンサーバックモードの説明を追加、字句訂正
Rev. 2.2	2017年2月10日	1-4. 使用上の注意点を追加 3-1. 接点モード(接点出力)のアンサーバックを追加 3-3. (1)説明訂正 5-3. ECIO, DCIO コマンド、ERPT, DRPT コマンドを追加 SBRT コマンドのパラメータ追加 5-4. ECIO, DCIO コマンド、ERPT, DRPT コマンドを追加 SBRT コマンドのパラメータ追加 製品バージョン 1.41 にて連続送信時の送信不具合を修正。またアンサーバックモード設定時に受信機での接点出力動作に対応。アンサーバックモードの動作仕様変更。
Rev. 2.3	2018年2月2日	ERPT コマンド(簡易中継モード)に段数の説明を追加
Rev. 2.4	2018年5月1日	SRCH コマンドの備考にチャンネル番号 06 の制限を追加
Rev. 2.5	2019年2月19日	4-1. コマンドとパラメータの記述を変更(スペース不要) 5-1. 表2の DABK/EABK に説明を追記 5-3. 表3を更新、PCLR に説明を追記 TXDA コマンドの表6を訂正 ERPT コマンドに説明を追記(CH12~CH15 設定なし)

以上