

RPC-4NCLファームウェアバージョンアップ

4.30Dでの新機能ご紹介 ならびに 注意書き

明京電機株式会社
1.0版(2026/2作成)

弊社REBOOTERシリーズ[RPC-4NCL]を平素ご利用いただき、誠にありがとうございます。
ファームウェアを「4.30D」にバージョンアップ後、使用できる機能をご紹介します。

注意：書換後、ダウングレードを行うことはできません。

《大きな追加機能》

- ・アウトレット連動設定で、主(マスター)のアウトレットのシャットダウンスクリプトが有効になっている際に、従(スレーブ)のアウトレット動作タイミングを指定することが可能になりました。
- ・本体のD-Sub9ピンポート(RS-232Cポート)を使用して、外部に接続した無電圧接点(スイッチ)のON/OFF状態を接点入力として扱うことが可能となりました。
※本機能を有効にした場合はシリアル通信を行うことができません。
- ・Ping監視の動作に「ON追従」「OFF追従」が追加されました。
- ・ポート監視の動作に「ON」「OFF」が追加されました。
- ・送信メール 本文1行目も選択可能になりました。
※4.20Cからのバージョンアップ後には「初期化」またはメールの項目を再設定していただく必要があります。
- ・ユーティリティソフトウェア MRC-Settingから、スクリプトの流し込みが可能になりました。

《大きな変更点》

- ・特定の環境下で現象として表出するTCP通信の不具合に対応しました。
WEBアクセス時、特定の条件下で意図せぬログアウトが発生しないようにしました。
- ・有効でないSMTP認証方式設定後にメール送信処理を実行して失敗した後、送信リトライ処理を行わなくなる不具合に対応しました。
- ・SSHサーバー機能において排他制御が効いていない不具合に対応しました。
- ・HB監視においてポート変更などの設定変更を行った後、CPUリセットが必要であるにも

関わらず、画面上にその注意表示が出てこない不具合に対応しました。

- ・HB監視において「STB番号」と「電源供給アウトレット番号」が異なる状態で、動作設定を「Reboot」とし、電源供給アウトレットOFF後に全アウトレットONを実行しても、Pause状態が解除されず監視が再開されない不具合に対応しました。
- ・本機に主電源を投入した際に、ごく稀に通信ができない場合がある不具合に対応しました。
(4.30D以降のファームウェアでは、本装置電源投入時、PILOT LEDが3秒点灯→0.25秒消灯→その後、(本体に電源投入されている限り)常に点灯となります。)
- ・機器起動時(リンク確立時)のタイミングにより、送信パケットの一部が送信されない場合がある不具合に対応しました。
- ・Ping監視の宛先に名前アドレスが設定されている時に、DNS名前解決失敗でIPアドレス取得できなかった場合にPing監視無応答回数がカウントアップされない不具合に対応しました。

※4.20Cからのバージョンアップ後には「初期化」または、CLIにて変数 `debOlNoEchoInterval` の設定値を9に変更しCPUリセットを行う必要があります。

- ・機能追加に伴うSNMP TRAPの変更
<https://www.meikyo.co.jp/archive/#mib> から取得できる最新のMIBファイルをご利用ください。

《変数の差異》

- 機能追加により、以下の変数がListに追加されています。

`debOlMasterShutdown`

シャットダウンスクリプト有効時のアウトレット連動実行タイミング

(デフォルト:0[スクリプト実行前])

`mailNvInEventFlag=3`

接点入力状態変化時のメール送信フラグ(デフォルト:3[ON/OFF両方とも通知])

`mailSendClock`

通知メール 日時又は積算時間(ReadOnly)

`nvInName`

接点入力名称(デフォルト:NV Input1)

`nvInOutletOnCommand`

接点入力ON時に実行する接点出力制御コマンド(デフォルト:空欄)

`nvInOutletOffCommand`

接点入力ON時に実行する接点出力制御コマンド(デフォルト:空欄)

`nvInOutletPulseCommand`

接点入力パルス固定モードの時の連動コマンド(デフォルト:空欄)

`nvInStatus`

接点入力 状態(ReadOnly)

`nvInOnThreshold`

接点入力 認識時間(秒)(デフォルト:1)

`nvInOffThreshold`

接点入力開放されたと認識する閾値(秒)(デフォルト:1)

nvInIgnorePeriod

起動時に接点入力に連動した電源制御を行なわない期間(秒)(デフォルト:3)

nvInControlMode

接点入力モード設定(デフォルト:0[レベル])

nvInPulseWidth

接点入力パルス ガードタイム(ms)(デフォルト:45)

nvInPulseInterval

接点入力パルス ガードタイム(秒)(デフォルト:1)

nvInCTSEnabled

RS232C 接点入力モード(デフォルト:0[無効])

■以下の変数の初期値が変更となりました。

debOlNoEchoInterval

Ping監視 無応答検出時間(秒)のデフォルト値を2から9へ変更

※バージョンアップ時には値の変更は行われません。初期化後に変更が適用されます。
初期化が難しい場合は,CLIにて変数debOlNoEchoIntervalの設定値を9に変更し,CPUリセットを行ってください。

《バージョンアップの方法》

[システム設定]の[詳細設定]をクリックします。詳細設定画面が表示されます。

レジストリ リスト

レジストリ リスト Text リスト

機器制御

ファームウェア管理 ファームウェア更新

ファームウェア書き換え設定 有効 ▼

Wake on LAN

Wake on LAN 送受信数 Off

[ファームウェア更新]をクリックすると、以下のメニューが開きます。

ファームウェアバージョンアップ

現在のファーム情報

バージョン	4.00A.230221
モデル名	RPC-5NCSi

バージョンアップ方法の選択

オンラインアップデート	開始
ローカルファイルの選択	ファイル選択

オンラインアップデートを行う場合：[開始]をクリックすると、弊社サーバーに接続してアップグレードします。

ローカルアップデートを行う場合：[ファイル選択]をクリックし、PCに保存したアップグレード用のファイルを選択してアップグレードします。

《バージョンアップ後のご注意》

1.シャットダウンスクリプトをご使用の方

[システム設定]-[詳細設定]-[シャットダウン設定]-[スクリプト編集]の「スクリプトファイル設定」で、スクリプトファイル2が空欄の場合、追加されたシャットダウンスクリプトを表示させるには初期化が必要です。

初期化により設定値が消去されますので、事前にバックアップを取ってください。

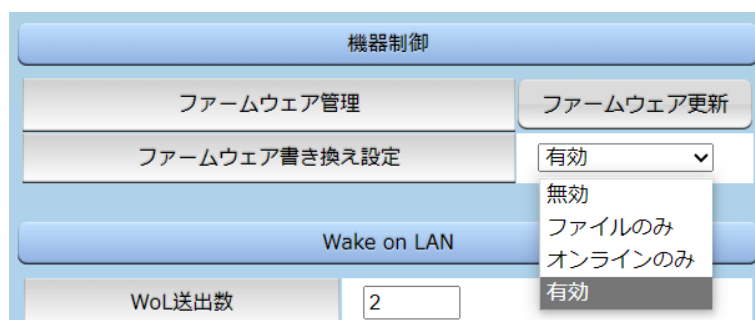
【初期化の方法】

- 1) 本装置の電源コードをコンセントから抜いてください。

- 2) 本体前面の「MODEスイッチ」を押した状態にして、本装置電源コードをコンセントに接続します。
(「100/10」LEDと「LINK/ACT」LEDが0.5秒周期で交互に点滅します。)
- 3) 本装置に電源投入してからも、「MODEスイッチ」を3秒以上押したままにしてください。
(初期化中、「100/10」LEDと「LINK/ACT」LEDが共に点灯した状態になります。)
- 4) 初期化が完了すると、「100/10」LEDと「LINK/ACT」LEDが同時に0.5秒周期で点滅します。
- 5) RESETスイッチを押すか、電源コードを一度コンセントから抜き、再度電源を供給してください。
- 6) 初期化後は【ご確認のお願い】の同意とCPUリセットが必要です。

2.電源管理クラウド365をご使用の方

電源管理クラウド365からのファームウェアアップデートを行う場合は、事前に、リブーターの設定で[システム設定]-[詳細設定]-「機器制御」の「ファームウェア書き換え設定」を[有効]または[オンラインのみ]に設定してください。(リブーターのデフォルト値は[有効]です。)



電源管理クラウド365からのオンラインバージョンアップ

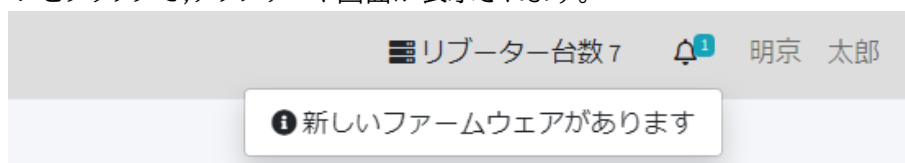
次回以降のファームウェアアップデートを電源管理クラウド365から行うことができます。

注意 正常にファームウェアアップデートが完了すると、自動でリブーターのCPUリセットが行われます。
CPUリセットに伴いアウトレットの状態は変化いたしません、イベントログが消去されます。リブーターのログが必要な場合は事前に保存してください。

アップデートが可能になると、ダッシュボードに通知が表示されます。
通知は管理者権限ユーザーのログイン時のみ表示されます。



通知マークをクリックでメッセージが表示されます。
メッセージをクリックで、アップデート画面が表示されます。



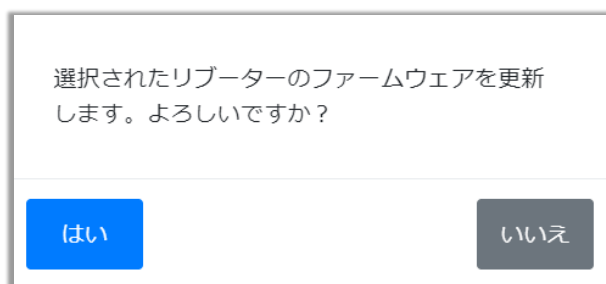
アクティベートされたリブーターが一覧で表示されます。
アップデート可能なリブーターは赤背景で表示されます。
ファームウェアアップデート未対応のリブーターはステータスに「未対応リブーター」と表示されます。
未対応リブーターはリブーターのWEB画面からアップデートを行う必要があります。



アップデートを行うリブーターの行をクリックして、アクティベートするリブーターを選択します。
[未アップデートを全選択]をクリックでアップデート可能なリブーターをすべて選択することができます。



[アップデート実行]をクリックで確認のメッセージが表示されますので、[はい]をクリックします。



ファームウェアのアップデートが実行されます。実行中のリブーターは背景が灰色となり、ステータスが「リブーター待機中」または「アップデート中」となります。背景が灰色の間は、リブーターの操作を行うことはできません。

リブーターファームウェア管理

リブーターファームウェア管理

SSHサーバー機能対応機種に関しては、SSHでのコネクションが切れている状態でバージョンアップを実行してください。

行クリックで選択／選択解除☒ 未アップデートを全選択☐ 全解除

デバイス名称	機器	現在のファームウェア	最新のファームウェア	ステータス
リブーター-0005 RPC-M4LS	WATCH BOOT L-zero RPC-M4LS	4.10A.230628	4.10A.230629	アップデート中
リブーター-0009 RPC-M2CS	WATCH BOOT nino RPC-M2CS	4.10A.230628	4.10A.230629	アップデート中
リブーター-0010 RPC-M5CS	WATCH BOOT light RPC-M5CS	4.00A.230123	4.10A.230629	未対応リブーター

3件中1～3件を表示

前1次

アップデート実行戻る

リブーターのアップデートが完了すると、ステータスに「アップデート完了」と表示されます。

リブーターファームウェア管理

リブーターファームウェア管理

SSHサーバー機能対応機種に関しては、SSHでのコネクションが切れている状態でバージョンアップを実行してください。

行クリックで選択／選択解除☒ 未アップデートを全選択☐ 全解除

デバイス名称	機器	現在のファームウェア	最新のファームウェア	ステータス
リブーター-0005 RPC-M4LS	WATCH BOOT L-zero RPC-M4LS	4.10A.230628	4.10A.230629	アップデート完了
リブーター-0009 RPC-M2CS	WATCH BOOT nino RPC-M2CS	4.10A.230628	4.10A.230629	アップデート完了
リブーター-0010 RPC-M5CS	WATCH BOOT light RPC-M5CS	4.00A.230123	4.10A.230629	未対応リブーター

3件中1～3件を表示

前1次

アップデート実行戻る

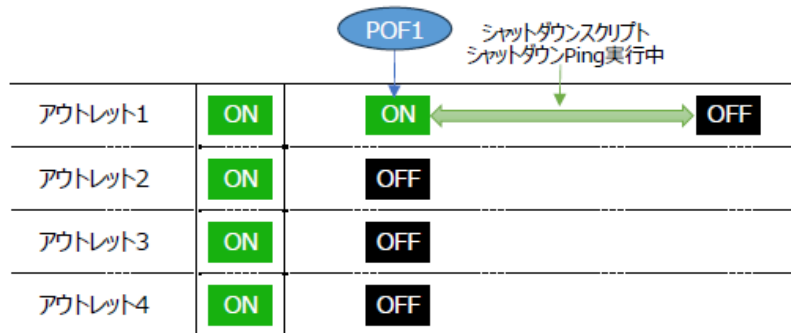
《新機能紹介》

[1] アウトレット連動タイミングの選択

アウトレット連動設定で、主(マスター)のアウトレットのシャットダウンスクリプトが有効になっている際に、従(スレーブ)のアウトレット動作タイミングを指定することが可能になりました。
例として、アウトレットがすべてONで、アウトレット1にシャットダウンスクリプトとシャットダウンPingが設定され、アウトレット2～4が連動する場合の挙動をご説明します。

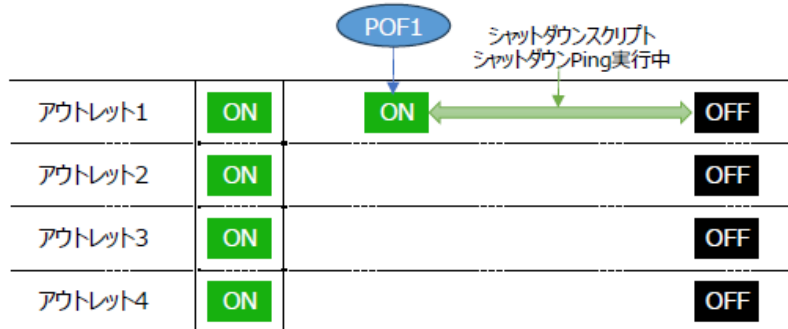
●従来の挙動(スクリプト実行前選択時)

アウトレット1にOFFのコマンドが実行されると、OFFコマンド実行と同時にアウトレット2～4がOFFとなり、アウトレット1はシャットダウンスクリプトとシャットダウンPingが実行されたのちにOFFとなります。



●新機能 スクリプト実行後

アウトレット1にOFFのコマンドが実行されると、OFFコマンド実行と同時にアウトレット1はシャットダウンスクリプトとシャットダウンPingが実行されます。シャットダウンPingが完了したのちに、アウトレット1～4が同時にアウトレットOFFとなります。



[2] D-Sub9ピンポート(RS-232Cポート)を使用した接点入力代用

本体のD-Sub9ピンポート(RS-232Cポート)を使用して、外部に接続した無電圧接点(スイッチ)のON/OFF状態を接点入力として扱うことができます。

データ通信は行わず、RTS/CTS信号の折り返しによって接点状態を反映します。

本機能はデフォルトで無効です。メンテナンスモードにて「RS232C 接点入力モード」を有効にしてください。

結線、メンテナンスモードへの切り替え方法については詳細取説をご覧ください。

※本機能を有効にした場合はシリアル通信を行うことができません。

WEBメニューは以下のように表示され、各モードの選択と実行コマンドを設定することができます。

- 接点入力名称 : 接点入力名称を設定します。
全角7文字, 半角英数字14文字以内
- 動作モード : 入力される信号を指定します。
レベル, パルス : 入力される信号がレベル信号か, パルス信号を選択します。
[パルス]を選択し「適用」をクリックすると以下が表示されます。
パルス幅 : 入力されるパルスの最小入力幅を指定します。
デフォルト 45(ms)
- 連動電源制御コマンド : 動作モードがレベルの場合はON, OFF, パルスの場合はPulse
のコマンドが設定できます。
設定可能コマンド: PONn, POFn, PORn, PORSn, PSRn (n=1~4)
MPON, MPOF, MPOR, MPORS

[3] Ping監視動作に「ON追従」「OFF追従」の追加

Ping監視の動作に「ON追従」「OFF追従」が追加されました。(メール受信サーバー監視と動作共通)
これにより, Ping監視時に選択できる動作は以下の通りとなります。

動作	正常→異常時	異常→正常時
無動作	Ping監視を行いません	Ping監視を行いません
Logのみ	無変化(ログを残す)	無変化(ログを残す)
Reboot	Reboot	無変化
ON	OFF→ONへ	無変化
OFF	ON→OFFへ	無変化
ON追従	OFF→ONへ	ON→OFFへ
OFF追従	ON→OFFへ	OFF→ONへ

[4] Port監視動作に「ON」「OFF」の追加

Port監視の動作に「ON」「OFF」が追加されました。
これにより, Port監視時に選択できる動作は以下の通りとなります。

動作	正常→異常時	異常→正常時
無動作	Port監視を行いません	Port監視を行いません
Reboot	Reboot	無変化
ON	OFF→ONへ	無変化
OFF	ON→OFFへ	無変化

[5]送信メール 本文1行目が選択可能に

通知メール設定を行ったリポーターから送信されるメールについて,従来は送信メール 本文1行目は「日時または積算時間」が表示され変更できない仕様でしたが,他の行と同様に選択できるようになりました。また,他の行に「日時または積算時間」を表示させることもできます。

メール制御ユーザー名	<input type="text"/>
メール制御パスワード	<input type="password"/>
送信メール 件名	機器名称 ▼
送信メール 本文1行目	日時又は積算時間 ▼
送信メール 本文2行目	設置場所 ▼
送信メール 本文3行目	機器IPアドレス ▼
送信メール 本文4行目	MACアドレス ▼
送信メール 本文5行目	ユーザー任意1 ▼
送信メール 本文6行目	イベント内容 ▼
送信メール 本文7行目	表示無し ▼
送信メール 本文8行目	表示無し ▼
ユーザー任意1	<input type="text" value="\r\n"/>
ユーザー任意2	<input type="text"/>
ユーザー任意3	<input type="text"/>

以上