

➤ 1. 制御製品の通信機能アップデートについて

■ アップデート対象となるお客様

- ・「もろみ日誌クラウド」をご使用いただき、第一工業様などの制御機器の通信機能を使用されているお客様

デジタル式電磁弁サーモセット(遠隔監視モデル)	樹脂ライニングタンク型クーリングタンク(遠隔監視モデル)	その他制御機器(制御盤など)
		

■ アップデート内容

- ・電波の切断が発生した場合の再接続処理を改善しました。

※現在 切断が発生していない酒造様でも予防的にアップデート実施をお願いいたします。

➤ 2. アップデートについて

ハードウェアの「制御プログラム」更新をおこないます。

制御プログラムは、ハードウェアを動作させるため機器内部に書き込まれています。

ハードウェア毎に専用の制御プログラムが書き込まれています。

<もろみ日誌クラウド ハードウェア>

ゲートウェイ	中継器	RS485変換器 (通信ユニット)
		



「センサーBox」にも制御プログラムはございますが、
今回はご説明から外しております。
アップデートご希望の際は、別途お問い合わせ下さい。

➤ 3. 制御プログラム更新の準備

制御プログラム更新をおこなう場合には、以下をご確認ください。

- ①できるだけ計測がされていない時がよい
- ②更新する時間を確保いただく
- ③電波環境のできるだけ良い状況で更新を実施いただく
- ④もろみ日誌クラウドアプリケーションを最新版に更新いただく
- ⑤更新マニュアルを手元に準備いただき、マニュアルの手順に沿って更新実施ください

⇒次ページより、それぞれのご説明をいたします。

➤ 3. 制御プログラム更新の準備 ①

①できるだけ「計測」がされていない時がよい

- ・制御プログラム更新時は、ハードウェアの機能が止まってしまいますので、計測に利用されていないタイミング(酒造り終了後など)が良いです。

<スマホアプリの画面>



計測中



計測していない

- ・四季醸造などで、年中「計測」を利用されている場合は、以下をご確認ください。

ゲートウェイ	中継器	RS485変換器 (通信ユニット)
		
更新作業:○	更新作業:○	更新作業:×

「×」の通信ユニットは、個別に「計測」利用していないタイミングで更新ください。

➤ 3. 制御プログラム更新の準備 ②

②更新する時間を確保いただく

制御プログラム更新にかかる時間は、電波環境にもよりますが、
ハードウェア1台あたり「3分～10分程度」の時間がかかります。

(例)

ゲートウェイ	中継器	RS485変換器 (通信ユニット)
 1台 1台:3~10分	 1台 1台:3~10分	 6台 6台:18~60分



この構成の場合、制御プログラム更新に
合計『24分～80分程度』がかかります。

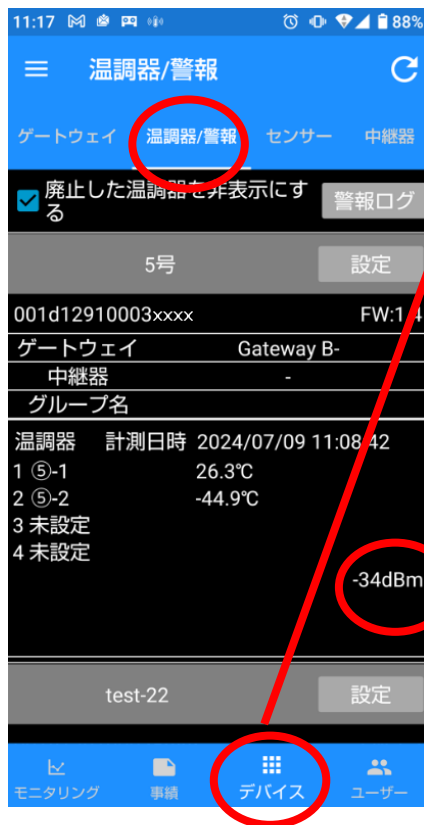
※実際の更新時は、
①ゲートウェイ
②中継器
③RS485変換器
の順で更新が必要となります。

まとまった時間が取れない場合は、一度に全数を更新するのではなく、
「まずはゲートウェイと中継器から、次に通信ユニット」
など分けて更新いただくようお願いいたします。

➤ 3. 制御プログラム更新の準備 ③

③電波環境のできるだけ良い状況で更新を実施いただく

スマホアプリの「デバイス」から、「ゲートウェイ」、「中継器」、「温調器」から電波状況の確認がおこなえます。



ゲートウェイ



中継器

-34dBm

白文字:良い ⇒ 更新がおこなえます

-81dB

黄バック:注意
赤バック:悪い ⇒ 可能であれば、ゲートウェイとの距離を近づけるなどで改善をお願いします。

➤ 3. 制御プログラム更新の準備 ④

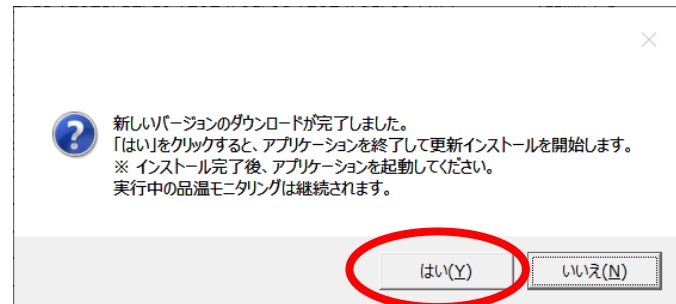
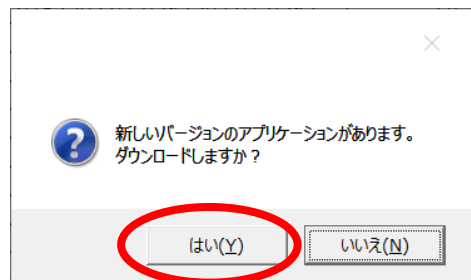
④もろみ日誌クラウドアプリケーションを最新版に更新いただく

<最新版アプリ>

- ・Windowsアプリ :Ver. 2.00.34
- ・スマホアプリ :Ver. 2.00.00

<更新方法>

- ・Windowsアプリ :Windowsアプリを起動すると、最新版があればメッセージが表示されますので更新をおこなってください。

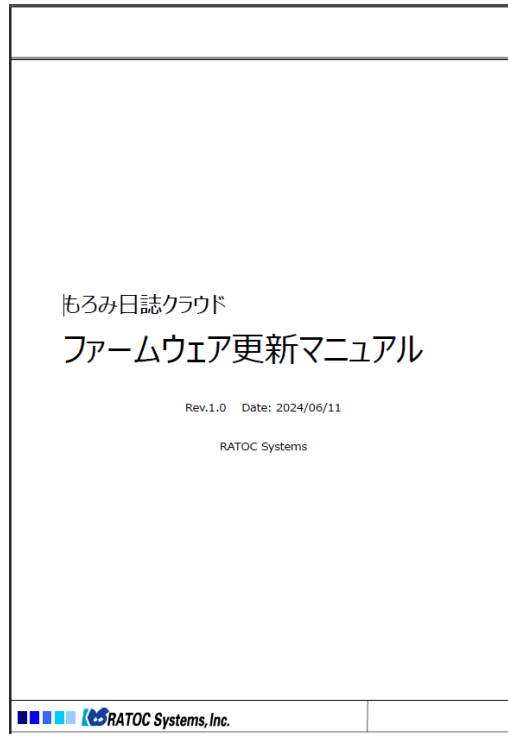


「次へ」もしくは「はい」を選択し完了まで進めてください。

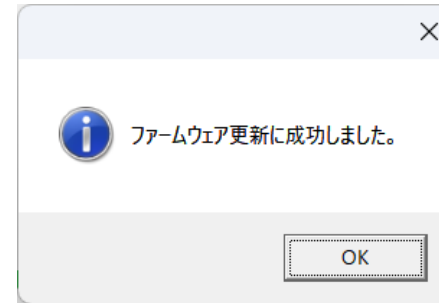
- ・スマホアプリ :「App Store」や「Google Play」からの更新をおこなってください。

➤ 3. 制御プログラム更新の準備 ⑤

⑤更新マニュアルを手元に準備いただき、更新マニュアルの手順に沿って更新を実施ください



■更新成功の画面■



更新マニュアルでは制御プログラムのことを『ファームウェア』と記載しております。