

GWarp3

設定ガイド

目次

1 GWarp3 (ジーワープ スリー) とは.....	3
2 GeoBox 対応機種	3
3 設定手順	4
4 接続方法	4
5 機能別設定	5
5-1 入力・出力のステータス確認 (サイドバー)	5
5-2 設定データの PC への保存と呼び出し (サイドバー)	5
5-3 各種システム設定 (System タブ)	6
5-4 幾何学補正のデータ保存・呼出手順	7
5-5 幾何学補正・コーナー補正 (Warp Adjust タブ)	8
5-6 ビデオウォール・回転反転設定 (Video Wall タブ)	10
5-7 エッジブレンディング設定 (Blend1/Blend2/Mask タブ)	11
5-8 カラー・出力解像度設定 (Image タブ)	13
5-9 EDID 設定 (EDID タブ)	14
5-10 PIP/POP の設定 (PIP タブ)	15
5-11 ファームウェアのアップデート (Firmware Update タブ)	16
6 キーボード Hot-key 操作	17

7 既知の問題 18

1 GWarp3（ジワーブ スリー）とは

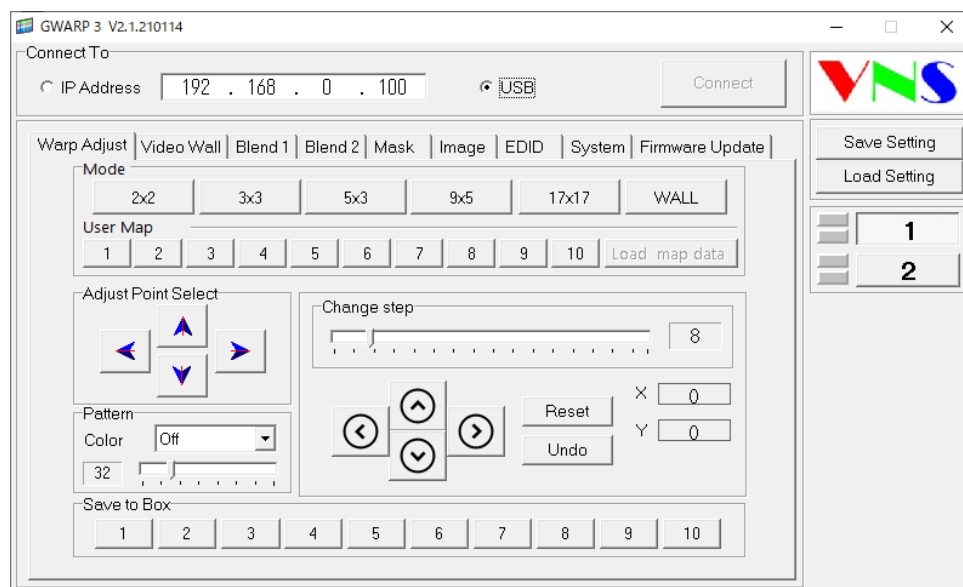
GWarp3 ツール(以下、GWarp3)は、GeoBox 本体（以下、GeoBox）専用の Windows OS 向けアプリケーションソフトです。exe ファイルを実行するとツールが起動するインストール不要の実行ファイル形式です。GWarp3 を起動したパソコン（以下、PC）と GeoBox を接続し、高度な幾何学補正を行うことができます。GWarp3 は、以下の URL から入手できます。（製品には付属していません）

https://jmgs.jp/support/downloads/driver_manual/geobox_series_driver.html

※GWarp3 にて行った設定は、必ず後述の手順に従い GeoBox 内への保存を行って下さい。

また、併せてこまめに PC へのバックアップファイル保存も行ってください。（5-4）

GWarp3（メイン画面）



2 GeoBox 対応機種

型番	USB(Type-B)接続	ネットワーク接続
G116	●	●
G802、G804	●	●
M801、M802、M803、M804	●	●
M801EX、M802EX、M803EX、M804EX	●	●

3 設定手順

1. GWarp3 を起動した PC と GeoBox を接続する (詳細 4)
2. 接続ステータスを確認する (詳細 5-1)
3. 出力解像度の設定をする (詳細 5-8)
4. 必要に応じて映像回転や反転の設定をする (詳細 5-6)
5. 幾何学補正の設定をする (詳細 5-5)
6. ビデオウォールの設定をする (詳細 5-6)
7. オーバーラップの設定をする (詳細 5-6)
8. エッジブレンディング・マスクの設定をする (詳細 5-7)
9. Save to Box の保存をする (詳細 5-4 , 5-5)
10. Profile の保存をする (詳細 5-4, 5-3)

4 接続方法



▼ ネットワーク接続

PC と GeoBox を LAN ケーブル（ストレート結線）で直接またはルーターやスイッチング Hub を経由し、DHCP または固定 IP（Static IP）にて接続します。GeoBox と PC の IP アドレスは同一セグメントに設定する必要があります。GWarp3 を開き①IP Address のラジオボタンにチェックを入れ、GeoBox の IP アドレスを入力後、③のボタンをクリックして下さい。PC と GeoBox の接続が確立すると③は Connect から Disconnect に表示が切り替わります。

DHCP ・ 固定 IP の設定は、OSD メニューの Options> Network または GWarp3 および Web GUI の System 画面より変更することが可能です。GeoBox の初期 IP アドレスは、**192.168.0.100** です。

▼ USB 接続

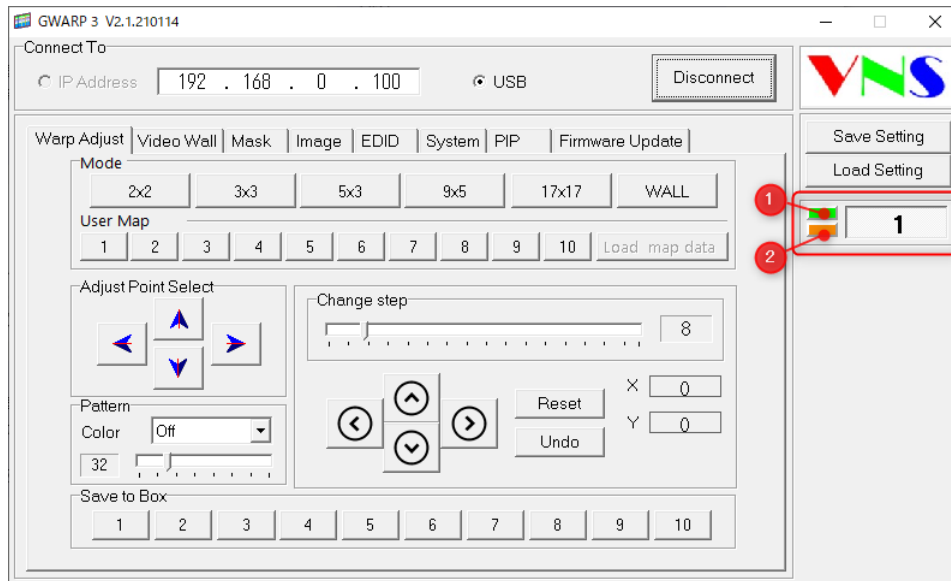
PC と GeoBox を USB Type A⇄Type B ケーブルで接続します。

GWarp3 を開き上記の②USB を選択し③をクリックしてください。PC と GeoBox の接続が確立すると、③は Connect から Disconnect に表示が切り替わります。

5 機能別設定

5-1 入力・出力のステータス確認（サイドバー）

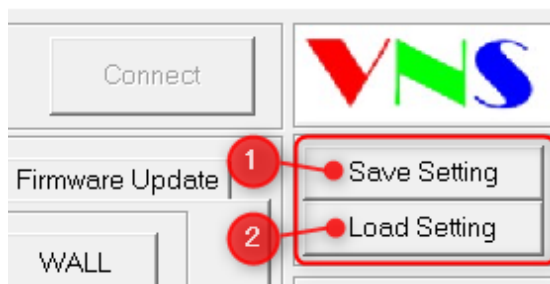
出力先ごとに入力/出力ステータスを確認できます。ステータスの数字は出力 CH を示しています。設定は CH ごとに適用されるため、任意の CH をそれぞれ選択してから各設定を行って下さい。



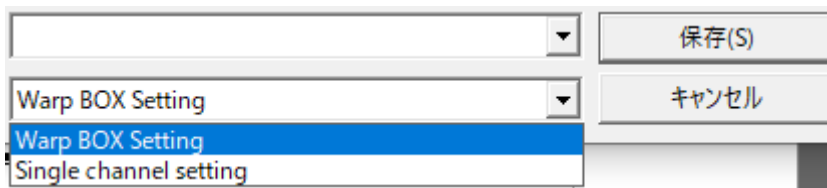
- ① **出力ステータス**：出力先のシンク機器とホットプラグが確立、且つ GeoBox から信号が出力されている場合に緑色に点灯します。
- ② **入力ステータス**：ソース機器からの信号を正しく検知している場合にオレンジ色に点灯します。

5-2 設定データの PC への保存と呼び出し（サイドバー）

GWarp3 で設定したデータを WBF 形式または SBF 形式のファイルで PC へ保存・PC から呼び出しをすることが可能です。データのバックアップや、他の機体への設定コピーなどで活用できます。幾何学補正データの保存・呼び出し手順についての詳細は 5-4 を参照して下さい。



- ① **Save Setting**：設定データを PC に保存します。Save Setting ボタンを押すと保存先を選択する画面がポップアップしますので、用途に合わせて以下の 2 種類から選択して下さい。



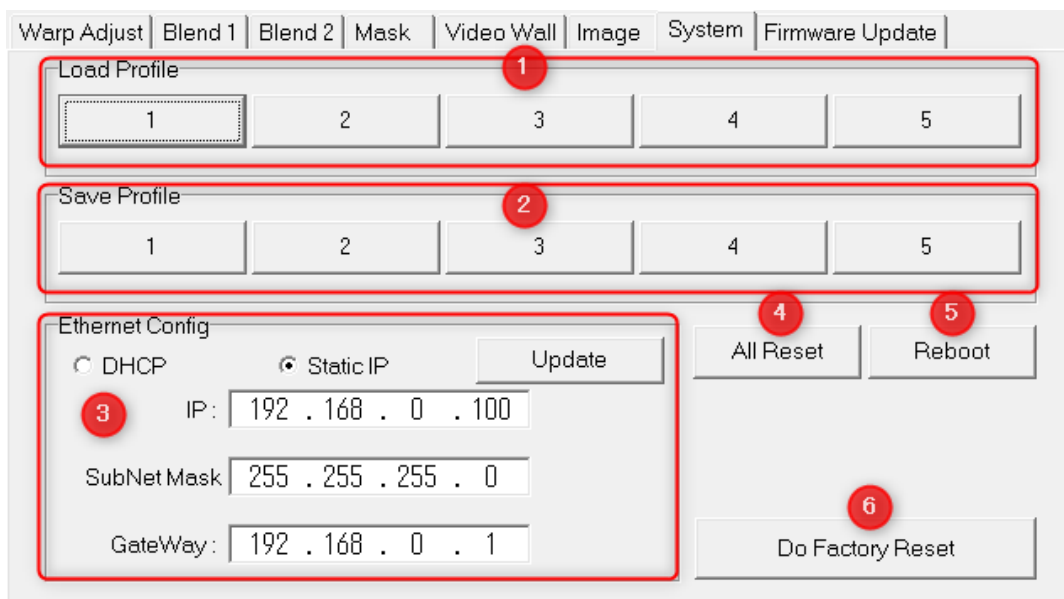
[Warp BOX Setting] (拡張子 : WBF) : 全出力 CH の設定を一斉に 1 つのファイルに保存

[Single channel setting] (拡張子 : SBF) : 選択中の CH の設定のみファイルに保存

- ② **Load Setting** : 保存された WBF または SBF ファイルから設定データを読み出します。SBF ファイルについては、出力 CH 毎にそれぞれのファイルを読み出す必要があります。

5-3 各種システム設定 (System タブ)

設定情報の保存・呼出、イーサネット接続設定、リセットを行います。幾何学補正データの保存・読み出し手順についての詳細は 5-4 を参照して下さい。



- ① **Profile 呼出** : [1]～[5]は GeoBox の OSD メニュー> [Options]> [Profile]> [Load]の[Index1]～[Index5]とリンクし、番号をクリックすると GeoBox 内の当該 Profile に保存されている全ての出力 CH の設定情報が読み出されます。
- ② **Profile 保存** : [1]～[5]は GeoBox の OSD メニュー> [Options]> [Profile]> [Save]の[Index1]～[Index5]とリンクし、番号をクリックすると全ての出力 CH の設定情報が GeoBox 内の当該 Profile に保存されます。**必ず事前に[Save to Box]の保存ステップを実行し GeoBox 内に幾何学補正値の保存を行って下さい。行わなかった場合、幾何学補正の設定値が失われます。**
- ③ **イーサネット接続** : DHCP または固定 IP から選択し、IP アドレスの設定をすることができます。Update をクリックすると設定値がアップデートされます。(アップデート完了後、GeoBox と

GWarp3 の接続は強制的に解除されます。)

- ④ **全リセット**：出力チャンネルごとに全ての情報をリセットします。但し、Profile で設定した情報は残ります。
- ⑤ **再起動**：PC と GeoBox 本機の接続が確立された状態で、Reboot をクリックすると GeoBox を再起動することができます。
- ⑥ **工場出荷状態へ初期化**：GeoBox の完全初期化を実行します。Profile に設定した情報も全てリセットされます。ファームウェアアップデート後は、必ずこの初期化を実行してください。

5-4 幾何学補正のデータ保存・呼出手順

【幾何学補正データの設定保存に関する注意事項】

必ず GWarp3 の[Save Setting]機能 (5-2) を利用してデータファイルを出力し、バックアップデータを保存して下さい。また、幾何学補正後は必ず 5-5 ⑩の[Save to Box]ボタンを押下し、GeoBox 内への保存を行って下さい。[Save to Box]を実行することで、GWarp3 で調整した設定値が、GeoBox 内の User Map へ保存されます。Profile への保存 (5-3) をする場合も必ず先に[Save to Box]が必要です。行わない場合、GeoBox の電源を切ったり、Profile を呼び出したりした際に、幾何学補正の設定値が失われます。

◆推奨保存手順

1. 幾何学補正完了後、[Save Setting]を押下し、バックアップデータファイルを PC に保存する。(5-2)
2. CH ごとに、[Save to Box](5-5 ⑩)を押下し、幾何学補正のデータを GeoBox 内へ保存する。
3. Profile に保存する。(5-3)

◆Profile データの再編集手順

1. Profile を呼び出す。(5-3)
2. Profile 保存前の[Save to Box] (5-5 ⑩)実行時に選択した番号を、[User Map](5-5 ⑪)から選び押下する。
3. [Load map data](5-5 ⑫)を押下する。
4. 補正ポイント数モード(5-5 ④)のボタンが押下された状態に変わった後、再編集可能です。再編集が終わったら、必ず再び[Save to Box] (5-5 ⑩)を実行のうえ Profile 保存して下さい。

◆Save Setting データ(WBF, SBF)の再編集手順

1. [Load Setting]より、WBF または SBF ファイルを呼び出す。(5-2)
2. 呼び出し完了後、スクリーン上に幾何学補正の結果が表示されていない場合は、補正ポイント数モード(5-5 ④)の[17x17]ボタン(17x17 まで実施していない場合は 9x5 以下の、保存前最後に利用したモー

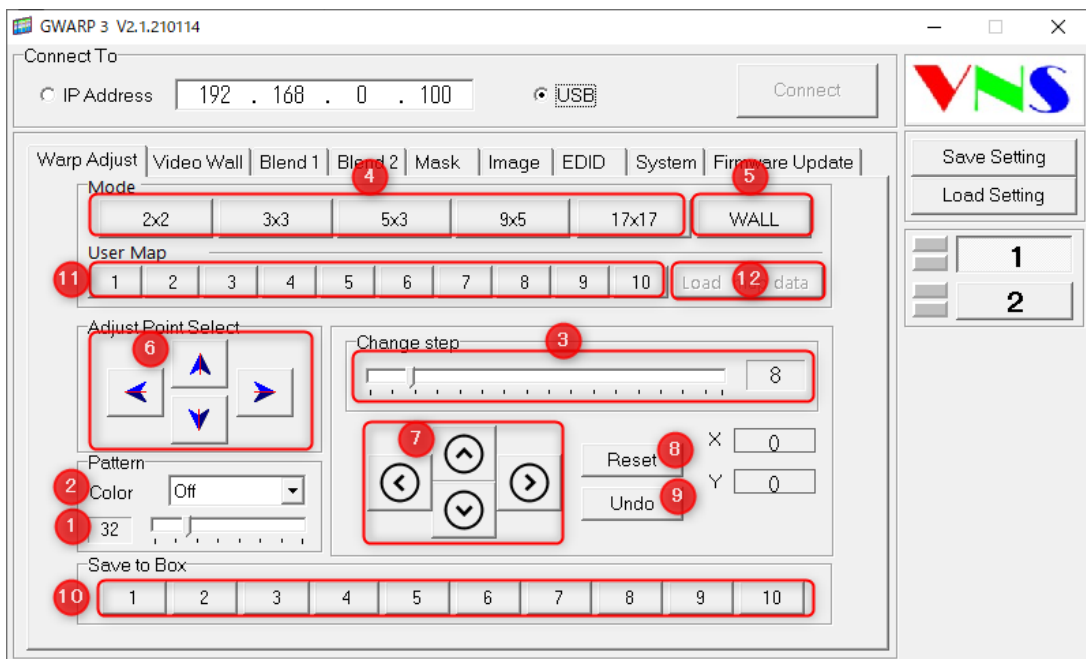
ド)を押下して呼び出します。

3. 再編集を行い、再び[Save Setting]にて保存を行います。(5-2)

4. この時点では幾何学補正データは GeoBox 内には保存されていないため、本体電源を OFF にした場合設定は失われます。必ず、CH ごとに[Save to Box] (5-2)を行った後、Profile 保存も併せて行って下さい。

5-5 幾何学補正・コーナー補正 (Warp Adjust タブ)

幾何学補正とコーナー補正の設定およびデータ保存を行います。



- ① **グリッドサイズ**：画面に表示するグリッドサイズを変更できます。全ての出力 CH のグリッドサイズは必ず同じ大きさにして下さい。
- ② **グリッドカラー**：画面に表示するグリッドパターンの有無・色を選択します。
選択可能な色 - 白・赤・緑・青・黄・シアン・マゼンダ・背景映像+白
- ③ **補正幅**：補正を実行する際に 1 クリックあたりに変化する補正幅を設定します(1～64 ピクセル)。
- ④ **補正ポイント数モード**：投写エリアに表示する補正ポイント数を選択します。補正ポイント数が多くなるほど、より細かな調整を行うことが可能になります。**幾何学補正は、必ず補正ポイント数が少ない順 ([2x2]→[3x3]→[5x3]→[9x5]→[17x17])で行って下さい。補正ポイント数が多いモードから少ないモードに戻った場合、ポイント数が多いモードで実行した補正値はリセットされます。**

■[2x2]モード：映像の四隅に補正ポイントを 4 点表示します。この[2x2]モードのみ独立しているため、他のポイント数が多いモードと行き来した場合でも、他モードの設定値をリセットすることなく調整を行うことが可能です。

■[3x3] [5x3] [9x5]モード：補正ポイントをそれぞれ 9 点・15 点・45 点表示します。平面または凹凸の無いカーブスクリーンであれば、ほとんどの場合[9x5]以下で幾何学補正を完了できます。

■[17x17]モード：補正ポイントを 289 点表示します。[17x17]モードを使用する場合のみ、幾何学補正の設定値は GeoBox 内に自動で保存されません。**補正後、必ず⑩の[Save to Box]を実行する必要があります。**

- ⑤ **コーナー補正**：四隅+各点の中心点の計 8 箇所を起点としてコーナー補正が行えます。最大コーナー調整範囲は±900 ピクセル、位置調整範囲は±900 ピクセルです。画像は自動的に同じグリッドサイズ（倍率）を保ちます。コーナー補正が有効の場合は、②の[2x2][3x3][5x3][9x5][17x17]のポイント補正値は無効になります。
- ⑥ **補正ポイント位置**：幾何学補正の起点となる補正ポイントの位置を選択します。補正ポイントはクリックした矢印の方向に移動します。
- ⑦ **幾何学補正実行**：③（または④）と⑤で選択した補正ポイントを起点とし、矢印の方向に幾何学補正を実行します。
- ⑧ **リセット**：幾何学補正の設定値を全てリセットします。
- ⑨ **元に戻す**：幾何学補正の設定を 1 つ前に戻します。
- ⑩ **幾何学補正の設定値を GeoBox に保存 (Save to Box)：**

GWarp3 で設定した幾何学補正の設定値を[Save to Box]機能を使って、GeoBox 内に保存します。

[Save to Box]エリアの 1～10 いずれかのボタンをクリックすることでデータが保存されます。

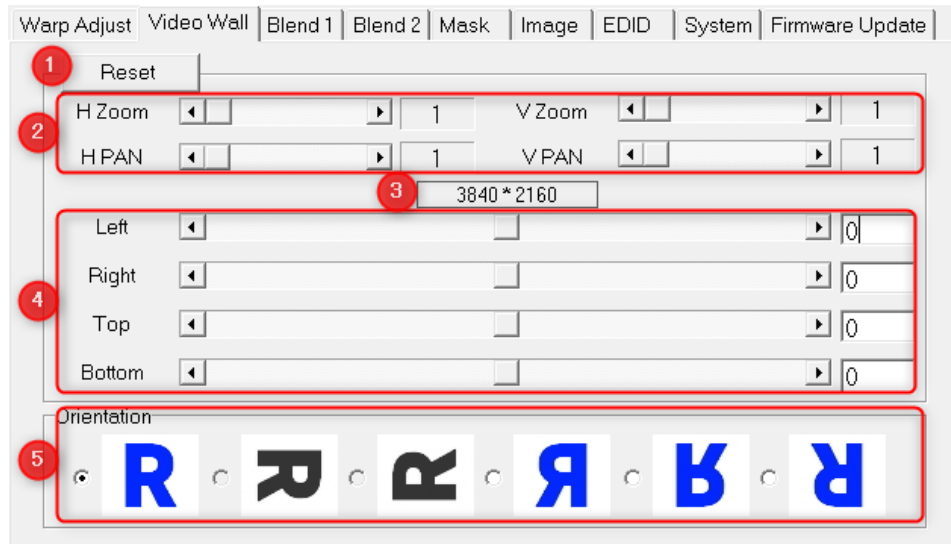
幾何学補正の設定後は、必ず[Save to Box]を行って下さい。また、Profile の保存(5-3)を行う場合も、必ず事前に[Save to Box]を行って下さい。行わない場合、GeoBox の電源を切った場合や、Profile を呼び出した際に幾何学補正の設定値が失われます。また、この保存は出力 CH ごとに全て行う必要があります。

[Save to Box]で保存したデータは、本体 OSD メニューの、[Anyplace] > [GWarp] > [User Map] の 1～10 より呼び出すことが可能です。しかしながら、OSD で呼び出した[User Map]のデータは、水平・垂直方向に各±50 ピクセルで[2x2]ポイントでの微調整しか行うことができません。保存データを再編集する場合は、GWarp3 より⑫の[Load map data]機能を使って実施します。

- ⑪ **保存データの確認 (User Map)**：⑩の[Save to Box]にて GeoBox に保存したデータを呼び出して確認することが可能です。
- ⑫ **保存データの呼び出し (Load map data)**：⑩の[Save to Box]にて GeoBox に保存したデータを呼び出して再編集することが可能です。⑪で呼び出したい[User Map]の番号をクリックした後、[Load map data]をクリックします。編集可能になると、④の補正ポイント数ボタンが押下されている状態になります。Profile データを呼び出して再編集する際も、この方法にて実施可能です。

5-6 ビデオウォール・回転反転設定 (Video Wall タブ)

入力映像の分割・表示設定、オーバーラップエリアの設定、映像回転・反転設定を行います。

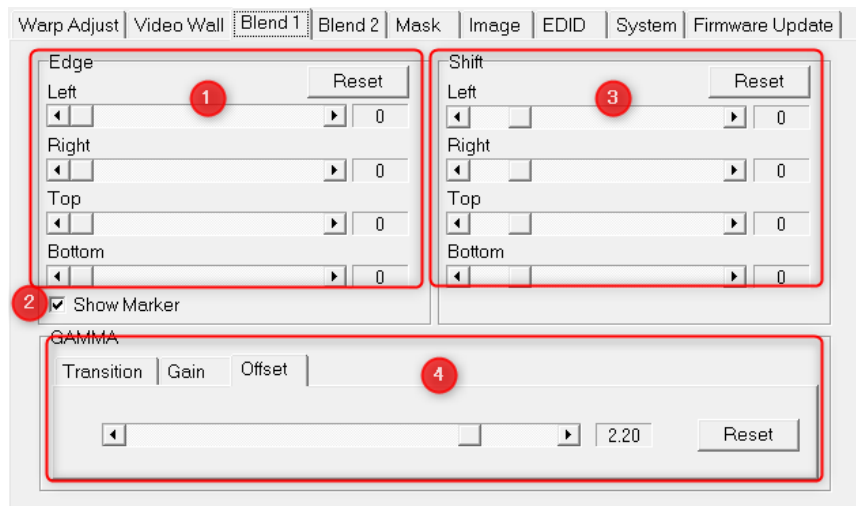


- ① **リセット** : ビデオウォール設定を初期値に戻します。
- ② **ビデオウォール設定** : 1つの入力ソースを複数の表示機器をまたいで表示する設定を行います。
ズーム (H Zoom / V Zoom) - 水平・垂直方向の各面数を設定し、1つの入力映像を拡張します。
 水平・垂直それぞれ最大 15 面までの設定が可能です。
パン (H PAN / V PAN) - ズームで拡張された映像を分割し、どのエリアを映すか指定します。
- ③ **入力解像度** : ソースの入力解像度が表示されます。
- ④ **オーバーラップ** : 映像の重なり部分のコンテンツを生成します。水平、垂直に対してそれぞれ±1800ピクセルの補正が行えます。スクロールバーから設定することも可能ですが、右端の入力欄に直接数値を打ち込み、キーボードで Enter を押して反映することも可能です。
- ⑤ **映像反転・回転** : 映像の回転または反転の設定を行います。
 ※GWarp3 から操作する場合、入力ソースが 4K@30P 以下かつフォーマットが RGB 8bit 以下または YCbCr 4:2:2 10bit 以下の場合のみ映像回転に対応します。G800 シリーズ以外のモデルは、リモコンから操作を行えば、入力ソースが 4K@60P の場合でも映像回転が可能です。

5-7 エッジブレンディング設定 (Blend1/Blend2/Mask タブ)

重なり部分の光量調整、ブラックレベル・ホワイトバランスの調整、エッジマスクの設定を行います。

▼Blend1 タブ



- ① **エッジブレンディング(光量調整)** : エッジブレンディングを行う領域を設定します。エッジブレンディングの値はオーバーラップで重ねた値と同じ値にして下さい。設定値の詳細は別冊の「エッジブレンディング設定ガイド」をご確認下さい。
- ② **エッジブレンディングマーカー** : 設定中にエッジブレンディングエリアの起点と終点に赤と緑のマーカー線の表示・非表示を選択します。チェックを入れると ON、外すと OFF です。
- ③ **シフト** : 幾何学補正後の投写エリアを起点とし、オーバーラップされていないエリアにマスキング設定を行います。-100～500 ピクセルまで 1 ピクセル単位で設定できます。
- ④ **ガンマ** : 出力チャンネルごとにオーバーラップ領域の色合いを補正します。

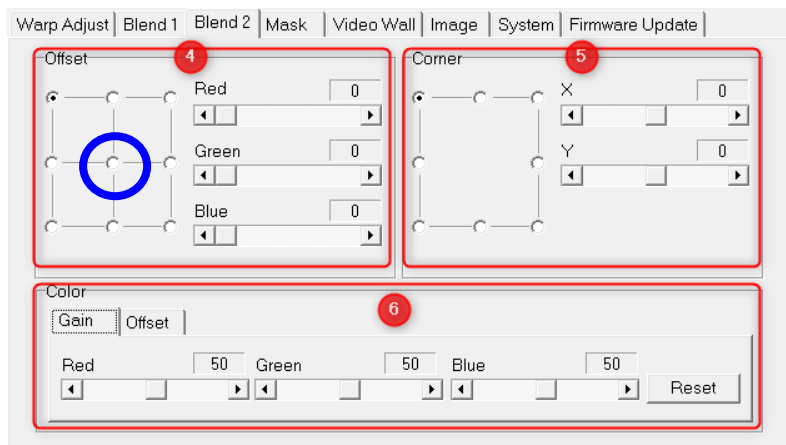


[トランジション] : ガンマ値調整のメイン項目です。RGB 値はそれぞれ個別調整可能で、デフォルトのガンマ値は 2.2 です。もし使用するプロジェクターのガンマ値が同じく 2.2 であればデフォルトが最適な状態となります。

[ゲイン] : トランジションの設定後、各プロジェクターに合わせてガンマカーブを微調整します。

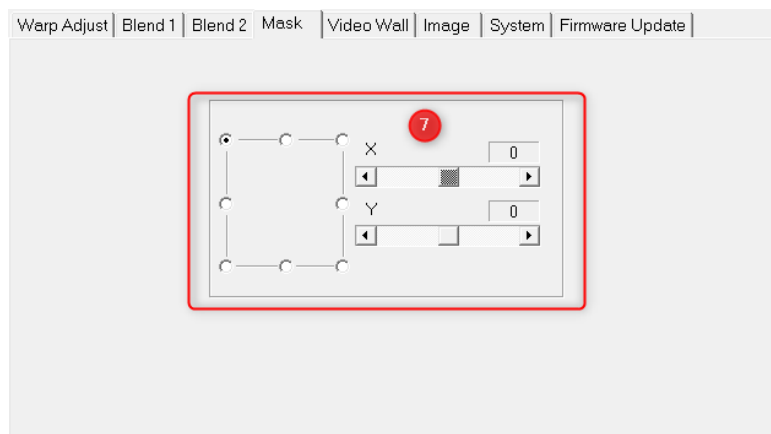
[オフセット] : オフセットエリアのブラックレベルを引き上げて、隣接するプロジェクターのエッジブレンディングエリアの明るさのバランスを調整します。

▼Blend2 タブ



- ⑤ **オフセット** : オーバーラップエリア (2 台のプロジェクターの投写が重なり、ブラックが薄くなるエリアに合わせて、非オーバーラップエリアのブラックレベルを調整します。9 個のラジオボタンのうち中心点 (上図の青丸の中) をクリックして選択し、RGB の値を調整します。
- ※調整を始める前に一度、いずれかの値を最大値まで上げると、調整する対象エリアの色が変わり、判りやすくなります。
- ⑥ **コーナー** : ブラックレベルの調整値が反映されるノントランジションエリアの範囲を調整します。
- ⑦ **カラー** : プロジェクターごとに異なるカラーバランスを調整します。Gain、Offset のそれぞれの RGB の値を調整することが可能です。

▼Mask タブ



- ⑧ **マスク** : 幾何学補正前の投写エリアに対して、±900 の範囲を 1 ピクセル単位でマスキング設定します。マスク設定は[Blend1]タブ内のシフト設定と共存させることが可能です。※シフトは幾何学補正後の投写エリアに対してマスキングを行います。

5-8 カラー・出力解像度設定（Image タブ）

画質・カラーの調整および出力解像度を選択します。

- ① **画質調整**：各出力チャンネルに対して、映像の画質調整を行います。
※Hue（色調）と Saturation（彩度）は YUV 方式の映像入力時のみ操作可能。
- ② **色設定**：各出力チャンネルに対して、映像のカラー調整を行います。
- ③ **入力ソース**：入力映像のソースを選択します。
- ④ **出力解像度**：出力解像度を選択します。プロジェクターのネイティブ解像度と同じ解像度になると最適な画質で投影することが可能です。
※出力解像度の設定は必ず幾何学補正を始める前に行って下さい。幾何学補正後に出力解像度を変更した場合、補正の設定が変わり映像がずれます。
- ⑤ **HDCP 出力**：HDCP 出力モードの設定を行います。
 - HDCP Input Only：入力信号の HDCP 付加状況に合わせて出力
 - HDCP Enable：常時 HDCP を付加して出力
※入力ソースに HDCP が無い場合、HDCP1.4 を付加して出力します。
 - HDCP Disable：常時 HDCP 無しで出力
※入力ソースに HDCP が有る場合、映像・音声は出力されません。また、この場合は、本体筐体パネルの OUTPUT LED が点滅します。
- ⑥ **Deep Color 出力**：Deep Color 出力モードの設定を行います。チェックを入れると Deep Color 設定が ON になり RGB10bit にて出力します。デフォルトの OFF の場合は RGB8bit 出力です。

5-9 EDID 設定 (EDID タブ)

ソース機器から任意の解像度を正しく出力するための設定です。Windows7 以降の OS を搭載した PC は、EDID 設定が必須です。接続するソース機器によっては EDID 設定が不要な場合もありますが、要・不要の判断がつかない場合はソース機器からの出力解像度と同一の EDID を選択してください。

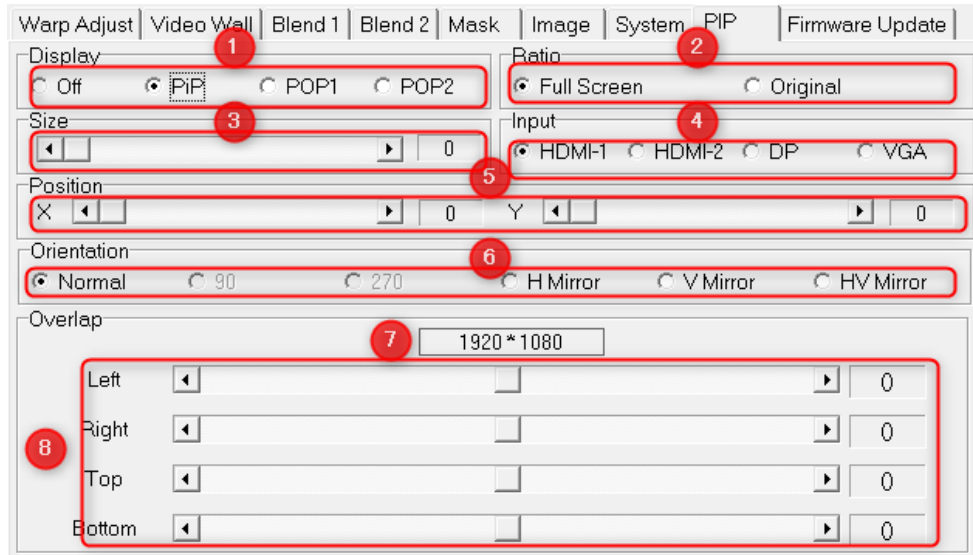
使用する入力ソースのエリアで、ドロップダウンリストから適切なプリセット EDID の解像度を選択します。

「Customize」を選択すると、水平 1024～3840、垂直 720～2400 の範囲で任意のカスタマイズ解像度が設定できます。Width と Height それぞれのバーで値を調整した後、「Apply」で適用します。この場合のリフレッシュレートは、全て 60Hz です。

※ソース機器の仕様に制限がある場合、設定した EDID が反映されないことがあります。その場合、ソース機器側の解像度設定で任意の解像度を選択してください。

5-1 0 PIP/POP の設定 (PIP タブ)

1 つの画面に 2 つの映像を表示させる PIP(ピクチャーインピクチャー)および POP(ピクチャーアウトサイドピクチャー)の設定を行います。※G800 シリーズは本機能に対応していません。



- ③ **表示モード**：PIP/POP の表示モードを選択します。
 [Off]：PIP・POP 表示を無効にする
 [PIP]：親画面(メイン映像)の上に子画面(サブ映像)を表示
 [POP1]：2 つの映像を画面の左右に表示(親画面が左、子画面が右)
 [POP2]：2 つの映像を画面の上下に表示(親画面が上、子画面が下)
- ④ **アスペクト比**：PIP および POP の子画面の表示アスペクト比を選択します。
 [Full Screen]：全画面表示
 [Original AR]：オリジナル映像ソースのアスペクト比を保ったまま表示
- ⑤ **サイズ調整**：PIP の子画面のサイズを調整します。
- ⑥ **入力信号選択**：PIP および POP の子画面の入力信号を選択します。
 ※HDMI-1 と HDMI-2 を親画面・子画面の組合せとして選択することはできません。
- ⑦ **表示位置調整**：PIP の子画面の表示位置を調整します。
- ⑧ **反転設定**：PIP および POP の子画面の反転(水平、垂直、水平+垂直)設定をします。
 ※子画面を回転(90°および 270°)させることはできません。
- ⑨ **入力解像度**：ソースの入力解像度が表示されます。
- ⑩ **オーバーラップ**：PIP および POP 画面のオーバーラップ設定をします。子画面の映像のズームや形状変更が行えます。
 ・上下左右それぞれプラスの値を入力した場合 ⇒ 左右または上下が圧縮され、子画面の形状が変わります。POP の場合は、縮小されたエリアに黒帯が入ります。

・上下左右それぞれマイナスの値を入力した場合 ⇒ 子画面の形状は変わらず、マイナス値を設定した方向に映像を引き伸ばします。子画面からはみ出る部分はカットされます。

※水平方向の調整は入力解像度が 4K@30P 以下の場合のみ対応します。

5-1 1 ファームウェアのアップデート (Firmware Update タブ)

「Firmware Update」タブよりファームウェア（以下、F/W）の更新を行うことが可能です。

ソフトウェアおよび最新ファームウェアは、以下 URL から入手できます。FW は MCU と EEPROM の 2 種類あります。MCU と EEPROM の両方を更新する場合は、MCU から先に更新を行います。

・MCU ファイル名の例：M80XMCU_20200527.bin

・EEPROM ファイル名の例：M800M1A25_20200526.bin

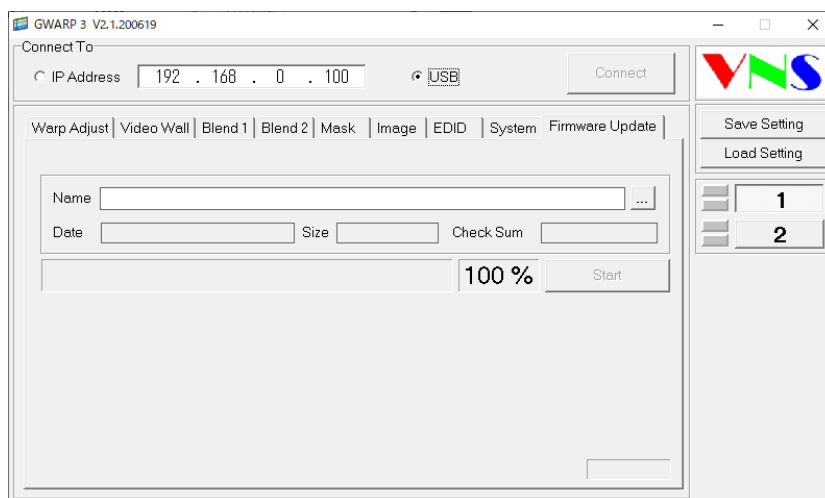
https://jimgs.jp/support/downloads/driver_manual/geobox_series_driver.html

※はじめに※

・アップデートを行った後、工場出荷状態へ初期化を行う必要があります。この作業により Profile を含むすべての設定が初期化されますので、必要に応じて事前に設定データを保存して下さい。（詳細 5-2, 5-4）

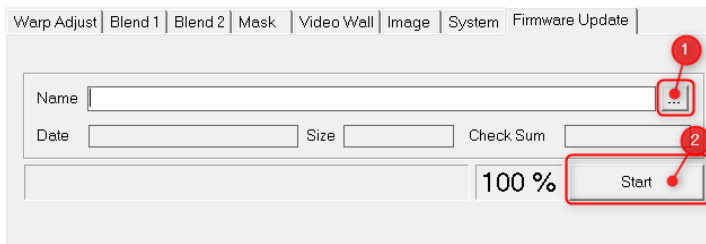
・万が一アップデートが上手くいかなかった場合、ファームウェアアップデート専用ソフトウェア(GUU ツール)にて実施することで更新ができる可能性があります。詳細手順は、各機種の取扱説明書をご参照下さい。

▼ファームウェアアップデート手順

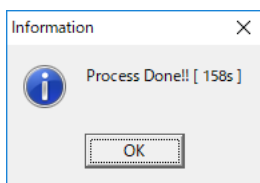


① F/W ファイルまたは MCU ファイルを選択します。

両方アップデートする場合は、MCU ファイルから先に実行してください。



Start ボタンをクリックするとアップデートが開始されます。アップデートが正常に完了すると以下のメッセージが表示されます。アップデートの目安所要時間は MCU ファイルの場合は約 10 秒前後、F/W ファイルの場合は約 3 分前後です。更新中、90%付近でシステム認証のため時間がかかり停止しているように見えますが、更新は進行しているため電源を落したり、USB ケーブルを抜いたりしないよう留意して下さい。



- ② アップデート後、上記 OK をクリックすると GWarp3 と GeoBox の接続が解除され GeoBox が再起動します。MCU、F/W のアップデートごとに GWarp3 と GeoBox との接続が解除されますので、MCU、F/W の両方をアップデートする場合は、再起動後に都度 GWarp3 と GeoBox を接続する必要があります。

GWarp3 の System タブより、[Do Factory Reset]ボタンを押下するか、または GeoBox 背面の Reset ホールを 5 秒押下し、工場出荷状態への初期化を行います。

※初期化した場合、プロファイルを含む全ての設定値がリセットされますので、必要に応じて事前に設定データを保存してください。（詳細 5-2, 5-4）

※リセット後、フロントパネルの Power LED が緑色に点灯するまでは操作を行わないで下さい。正常にリセットが完了しないおそれがあります。

- ③ アップデート後の F/W および MCU のバージョンは、OSD メニューの[Options] > [Information] から確認できます。



6 キーボード Hot-key 操作

GWarp3 を起動した PC に接続したキーボードから、Hot-key 操作を行うことが可能です。キーボード

Hotkey を正常に使用するために、PC の言語設定は英語にしてください。もし英語ではない場合、一部の Hot Key が動作しない可能性があります。

▼Hot-Key 一覧

- ・ [M] : 幾何学補正のモードを切り替え ([2x2]→[3x3]→[5x3]→[9x5]→[17x17]→[Wall]→[2x2]…)
- ・ [CTRL + 矢印キー] : 補正ポイントの位置を選択
- ・ [矢印キー] : 補正ポイントの移動 (幾何学補正の実行)
- ・ [P] : グリッドパターンの色を変更
- ・ [CTRL + P] : グリッドパターンを非表示にする

7 既知の問題

ここでは、GWarp3 の既知の問題と対策を説明します。GWarp3 最新バージョン V2.1.210114 のご利用に際し、GeoBox の 2 種類 (MCU、EEPROM) のファームウェアも最新バージョンにアップデートする必要があります。ファームウェアのアップデート手順は、5-11 を参照してください。

【既知の問題と対策】

1. Warp Adjust> Mode 設定において、9x5 から 17x17 に遷移する際に一部の座標位置が僅かにずれる。
⇒17x17 で再度幾何学補正の設定を行ってください。
2. Image>Color Setting 設定において、プリセットカラーの Reddish, Blueish が Save Setting/Load Setting 機能で正しく保存呼び出しされない。
⇒Custom を選択し、RGB を個別で調整し保存を行ってください。

【GeoBox 最新ファームウェアバージョン】 (2021/02/01)

各機種の最新ファームウェアバージョンは以下の通りです。

型番 : M801,M802,M803,M804

MCU : M80XMCU_20201228

EEPROM : M800M1B33A_20210114A

型番 : G802,G804

MCU : G80XMCU_20201228

EEPROM : 804R3B42A_20210114A

型番 : G116

MCU : M80XMCU_20201228

EEPROM : G116R1B27A_20210114A