

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RWwn+4	CH5 設定値 (SV)	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	0
RWwn+5	CH6 設定値 (SV)		0
RWwn+6	CH7 設定値 (SV)		0
RWwn+7	CH8 設定値 (SV)		0
RWwn+8	CH1 拡張領域設定用		—
RWwn+9	CH2 拡張領域設定用	設定用拡張番号設定 RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A によって指定した拡張番号のデータ	—
RWwn+A	CH3 拡張領域設定用		—
RWwn+B	CH4 拡張領域設定用		—
RWwn+C	CH5 拡張領域設定用		—
RWwn+D	CH6 拡張領域設定用		—
RWwn+E	CH7 拡張領域設定用		—
RWwn+F	CH8 拡張領域設定用		—

2.4 4局占有1倍設定 (16チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RWIr) 一覧

データ容量: 16ワード

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RWm	CH1 拡張領域表示用	表示用拡張番号設定 RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 1によって指定した拡張番号のデータ	—
RWm+1	CH2 拡張領域表示用		—
RWm+2	CH3 拡張領域表示用	拡張番号のデータ	—
RWm+3	CH4 拡張領域表示用		—
RWm+4	CH5 拡張領域表示用		—
RWm+5	CH6 拡張領域表示用		—
RWm+6	CH7 拡張領域表示用		—
RWm+7	CH8 拡張領域表示用		—
RWm+8	CH9 拡張領域表示用		—
RWm+9	CH10 拡張領域表示用		—
RWm+A	CH11 拡張領域表示用		—
RWm+B	CH12 拡張領域表示用		—
RWm+C	CH13 拡張領域表示用		—
RWm+D	CH14 拡張領域表示用		—
RWm+E	CH15 拡張領域表示用		—
RWm+F	CH16 拡張領域表示用		—

■ リモートレジスタ (RWw) 一覧

データ容量: 16ワード

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RWwn	CH1 拡張領域設定用	設定用拡張番号設定 RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A によって指定した拡張番号のデータ	—
RWwn+1	CH2 拡張領域設定用		—
RWwn+2	CH3 拡張領域設定用		—
RWwn+3	CH4 拡張領域設定用		—
RWwn+4	CH5 拡張領域設定用		—
RWwn+5	CH6 拡張領域設定用		—
RWwn+6	CH7 拡張領域設定用		—
RWwn+7	CH8 拡張領域設定用		—
RWwn+8	CH9 拡張領域設定用		—
RWwn+9	CH10 拡張領域設定用		—
RWwn+A	CH11 拡張領域設定用		—
RWwn+B	CH12 拡張領域設定用		—
RWwn+C	CH13 拡張領域設定用		—
RWwn+D	CH14 拡張領域設定用		—
RWwn+E	CH15 拡張領域設定用		—
RWwn+F	CH16 拡張領域設定用		—

 4局占有2倍設定および4局占有4倍設定のリモートレジスタについては、**COM-JC [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y34-JC)** を参照してください。

3. 拡張番号の設定

リモートレジスタ (RWIr、RWw) の拡張領域で扱う通信項目は、拡張番号で指定します。必要なデータを拡張番号一覧から選択して、その拡張番号をリモート出力で設定すると、リモートレジスタ (RWIr、RWw) で扱うことができます。

- データを読み出す場合
- 表示用拡張番号の設定

表示用拡張番号は、リモート出力 RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 で設定します。ビットイメージ

RY(n+1)2	RY(n+1)1	RY(n+1)0	RYn5	RYn4	RYn3	RYn2	RYn1	RYn0
Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0

ビットデータ: 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]

- データを書き込む場合
- 設定用拡張番号の設定

設定用拡張番号は、リモート出力 RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A で設定します。ビットイメージ

RY(n+1)A	RY(n+1)9	RY(n+1)8	RYnB	RYnA	RYn9	RYn8	RYn7	RYn6
Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0

ビットデータ: 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]

[例] 設定用拡張番号を「3」設定値 (SV) に設定する場合

占有局／拡張サイクルクリック設定: 4局占有1倍設定

拡張番号 3:	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
設定値 (SV)	0	0	0	0	0	0	0	1	1

 メモリエリア用の拡張番号設定については、**COM-JC [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y34-JC)** を参照してください。

4. 拡張番号一覧



属性

RO: 読み出し専用

[COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)]

RW: 読み出しおよび書き込み兼用

[COM-JC (リモートデバイス局) ↔ マスタ局 (PLC)]

対応モジュールと占有 CH:

通信項目に対応するモジュール種類とそのモジュール1台分の占有チャネル数

★: メモリエリア対応データ

★: 加熱冷却 PID 制御または位置比例 PID 制御の場合に、各 Z-TIO モジュールのチャネル 2 とチャネル 4 が無効になるデータ
[読み出しの場合は「0」、書き込みの場合は無視]

拡張番号	通信項目	属性	データ範囲	対応モジュールと占有 CH	出荷値
0	測定値 (PV)	RO	入カスケール下限～入カスケール上限	Z-TIO: 4	—
1	操作出力値 (MV) モニタ [加熱側] ★	RO	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: -5.0～+105.0 % 位置比例 PID 制御 (FBR 入力あり): 0.0～100.0 %	Z-TIO: 4	—
2	電流検出器 (CT) 入力値モニタ	RO	0.0～30.0 A (CTL-6-P-N) 0.0～100.0 A (CTL-12-S56-10L-N)	Z-TIO: 4	—
3	設定値 (SV) ★	R/W	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 0 °C V/I 入力: 0.0 %
4	PID/AT 切換 ¹	R/W	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	Z-TIO: 4	0
5	比例帯 [加熱側] ★★	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 0 (0.0)～入カスパン ² (単位: °C) 電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入カスパンの 0.0～1000.0 % (0、0.0: 二位置動作)	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 30 V/I 入力: 30.0
6	積分時間 [加熱側] ★★	R/W	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: 0～3600 秒 または 0.0～1999.9 秒 ³ (0、0.0: PD 動作) 位置比例 PID 制御: 1～3600 秒 または 0.1～1999.9 秒 ³	Z-TIO: 4	240
7	微分時間 [加熱側] ★★	R/W	0～3600 秒 または 0.0～1999.9 秒 ³ (0、0.0: PI 動作)	Z-TIO: 4	60
8	PV バイアス	R/W	入カスパン～入カスパン ²	Z-TIO: 4	0
9	イベント 1 設定値 ★	R/W	偏差動作、チャネル間偏差動作、昇温完了範囲 *: 入カスパン～入カスパン ² 入力値動作、設定値動作: 入カスケール下限～入カスケール上限 ²	Z-TIO: 4	50
10	イベント 2 設定値 ★	R/W	操作入力値動作: -5.0～+105 % * イベント 3 を昇温完了とした場合	Z-TIO: 4	50
11～15	予約	—	—	—	—
16	不使用	—	—	—	—
17	RUN/STOP 切換	R/W	COM-JC+02-1 の場合 0: RUN 1: STOP COM-JC+02-2 の場合 0: STOP 1: RUN	Z-TIO: 1 Z-DIO: 1	0
18	比例周期	R/W	0.1～100.0 秒 M: リレー接点出力 V: 電圧パルス出力 T: トライアック出力 D: オープンコレクタ出力	Z-TIO: 4	M: 20.0 V、T、D: 2.0
19	オート／マニュアル切換	R/W	0: オートモード 1: マニュアルモード	Z-TIO: 4	0
20	マニュアル操作出力値 ★	R/W	PID 制御、位置比例 PID 制御 (FBR 入力あり): 出力リミッタ下限～出力リミッタ上限 加熱冷却 PID 制御: 冷却側出力リミッタ上限～加熱側出力リミッタ上限 位置比例 PID 制御 (FBR 入力なし): 0: 閉側出力 OFF、開側出力 OFF 1: 開側出力 ON、開側出力 OFF 2: 閉側出力 OFF、開側出力 ON	Z-TIO: 4	0.0
21、22	エンジニアリングモードのデータ ⁴				
23	PV デジタルフィルタ	R/W	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	Z-TIO: 4	0
24	ヒータ断線警報 (HBA) 設定値	R/W	0.0～30.0 A (CTL-6-P-N) 0.0～100.0 A (CTL-12-S56-10L-N) (0.0: 機能なし)	Z-TIO: 4	0.0
25	エンジニアリングモードのデータ ⁴				
26	操作出力値 (MV) モニタ [冷却側] ★	RO	-5.0～+105.0 %	Z-TIO: 4	—
27	比例帯 [冷却側] ★★	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 1 (0.1)～入カスパン ² (単位: °C) 電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入カスパンの 0.1～1000.0 %	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 30 V/I 入力: 30.0
28	不使用	—	—	—	—
29	オーバーラップ／デッドバンド ★★	R/W	熱電対入力 (TC)／測温抵抗体入力 (RTD): 入カスパン～入カスパン ² (単位: °C) 電圧 (V) 入力:／電流 (I) 入力: 入カスパンの -100.0～+100.0 % マイナス (-) 設定でオーバーラップとなります。	Z-TIO: 4	0
30	運転モード	R/W	0: 不使用 1: モニタ 2: モニタ+イベント機能 3: 制御	Z-TIO: 4	3
31	設定値 (SV) モニタ	RO	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	Z-TIO: 4	—
32	エラーコード	RO	ビットデータ Bit 0: 調整データ異常 Bit 1: データバックアップエラー Bit 2: A/D 変換値異常 Bit 3、Bit 4: 不使用 Bit 5: 論理出力データ異常 Bit 6～Bit 15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～63]	Z-TIO: 1 Z-DIO: 1	—
33	メモリエリア切換	R/W	1～8	Z-TIO: 4	1

^[1] 操作については、COM-JC [SRZ 対応版] 簡易取扱説明書 (IMR01Y26-JC) の「3. フラグ操作」を参照してください。

^[2] 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。

^[3] 小数点位置は積分／微分時間の小数点位置設定によって異なります。

^[4] データについては、COM-JC [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y34-JC) を参照してください。

拡張番号	通信項目	属性	データ範囲	対応モジュールと占有 CH	出荷値
34	制御応答パラメータ ★★	R/W	0: Slow 1: Medium 2: Fast [P、PD 動作時: 2 (FAST) 固定]	Z-TIO: 4	PID 制御、位置比例 PID 制御: 0 加熱冷却 PID 制御: 2
35	不使用	—	—	—	—
36	エンジニアリングモードのデータ ¹				
37	設定変化率リミッタ 上昇 ★	R/W	0 (0.0)～入カスパン ² ／単位時間 * 0 (0.0): 機能なし * 単位時間: 60 秒 (出荷値)	Z-TIO: 4	0 (0.0)
38～44	エンジニアリングモードのデータ ¹				
45	不使用	—	—	—	—
46、47	エンジニアリングモードのデータ ¹				
48、49	不使用	—	—	—	—
50	制御ループ断線警報 (LBA) 時間 ★	R/W	0～7200 秒 (0: 機能なし)	Z-TIO: 4	480
51	LBA デッドバンド ★	R/W	0 (0.0)～入カスパン ²	Z-TIO: 4	0 (0.0)
52、53	不使用	—	—	—	—
54	イベント 3 設定値 ★	—	イベント 1 設定値と同じ	Z-TIO: 4	50
55	イベント 4 設定値 ★			Z-TIO: 4	50
56～61	エンジニアリングモードのデータ ¹				
62	設定変化率リミッタ 下降 ★	R/W	0 (0.0)～入カスパン ² ／単位時間 * 0 (0.0): 機能なし * 単位時間: 60 秒 (出荷値)	Z-TIO: 4	0 (0.0)
63	総合イベント状態	RO	ビットデータ Bit 0: イベント 1 Bit 1: イベント 2 Bit 2: イベント 3 Bit 3: イベント 4 Bit 4: ヒータ断線警報 (HBA) Bit 5: 昇温完了 Bit 6: バーンアウト Bit 7～Bit 15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～127]	Z-TIO: 4	—
64	リモート設定 (RS) 入力値モニタ	RO	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	Z-TIO: 4	—
65～67	不使用	—	—	—	—
68	メモリエリア 運転経過時間モニタ	RO	0～11999 秒または 0～5999 分 データ範囲はソーク時間単位によって 異なります。	Z-TIO: 4	—
69	デジタル入力 (DI) 状態モニタ	RO	ビットデータ Bit 0: DI 1 Bit 5: DI 6 Bit 1: DI 2 Bit 6: DI 7 Bit 2: DI 3 Bit 7: DI 8 Bit 3: DI 4 Bit 8～Bit 15: 不使用 Bit 4: DI 5 データ 0: オープン 1: クローズ [10 進数表現: 0～255]	Z-DIO: 1	—
70	運転モード状態モニタ	RO	ビットデータ Bit 0: STOP (制御停止中) Bit 1: RUN (制御中) Bit 2: マニュアルモード Bit 3: リモートモード Bit 4～Bit 15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～15]	Z-TIO: 4	—
71、72	不使用	—	—	—	—
73	デジタル出力 (DO) 状態	RO	ビットデータ Bit 0: DO 1 Bit 5: DO 6 Bit 1: DO 2 Bit 6: DO 7 Bit 2: DO 3 Bit 7: DO 8 Bit 3: DO 4 Bit 8～Bit 15: 不使用 Bit 4: DO 5 データ 0: オープン 1: クローズ [10 進数表現: 0～255]	Z-DIO: 1	—
74	出力状態モニタ	RO	ビットデータ Bit 0: OUT1 Bit 1: OUT2 Bit 2: OUT3 Bit 3: OUT4 Bit 4～Bit 15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～15]	Z-TIO: 1	—
75～89	不使用	—	—	—	—
90	リモート／ローカル 切換	R/W	0: ローカルモード 1: リモートモード	Z-TIO: 4	0
91	不使用	—	—	—	—
92	インターロック解除	R/W	0: 通常時 1: インターロック解除実行	Z-TIO: 4	0
93	論理用通信スイッチ	R/W	ビットデータ Bit 0: 論理用通信スイッチ 1 Bit 1: 論理用通信スイッチ 2 Bit 2: 論理用通信スイッチ 3 Bit 3: 論理用通信スイッチ 4 Bit 4～Bit 15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～15]	Z-TIO: 1	0
94	DO マニュアル出力	R/W	ビットデータ Bit 0: DO1 マニュアル出力 Bit 1: DO2 マニュアル出力 Bit 2: DO3 マニュアル出力 Bit 3: DO4 マニュアル出力 Bit 4: DO5 マニュアル出力 Bit 5: DO6 マニュアル出力 Bit 6: DO7 マニュアル出力 Bit 7: DO8 マニュアル出力 Bit 8～Bit 15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	Z-DIO: 1	0
95～109	不使用	—	—	—	—
110	リンク先エリア番号 ★	R/W	0～8 (0: リンクなし)	Z-TIO: 4	0
111	エリアソーク時間 ★	R/W	0～11999 秒または 0～5999 分 データ範囲はソーク時間単位によって 異なります。	Z-TIO: 4	0

^[1] データについては、COM-JC [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y34-JC) を参照してください。

^[2] 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。

拡張番号	通信項目	属性	データ範囲	対応モジュールと占有 CH	出荷値
112	積分時間 [冷却側] ★	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ¹ (0、0.0: PD 動作)	Z-TIO: 4	240
113	微分時間 [冷却側] ★	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ¹ (0、0.0: PI 動作)	Z-TIO: 4	60
114～127	不使用	—	—	—	—
128	マニュアルリセット ★	R/W	0: 停止機能なし 1: イベント 1 2: イベント 2	Z-TIO: 4	0.0
129	エリアソーク時間 停止機能	R/W	3: イベント 3 4: イベント 4	Z-TIO: 4	0
130	比例周期の 最低 ON/OFF 時間	R/W	0～1000 ms	Z-TIO: 4	0
131	DO 比例周期の 最低 ON/OFF 時間	R/W	0～1000 ms	Z-DIO: 8	0
132	DO 比例周期	R/W	0.1～100.0 秒 M: リレー接点出力 D: オープンコレクタ出力	Z-DIO: 8	M: 20.0 D: 2.0
133～139	不使用	—	—	—	—
140	ヒータ断線判断点	R/W	ヒータ断線警報 (HBA) 設定値の 0.0～100.0 % (0.0: ヒータ断線判断無効)	Z-TIO: 4	30.0
141	ヒータ溶着判断点	R/W	ヒータ断線警報 (HBA) 設定値の 0.0～100.0 % (0.0: ヒータ溶着判断無効)	Z-TIO: 4	30.0
142	PV レシオ	R/W	0.500～1.500	Z-TIO: 4	1.000
143	PV 低入力カットオフ	R/W	入力スパンの 0.00～25.00 %	Z-TIO: 4	0.00
144、145	不使用	—	—	—	—
146	バックアップメモリ 状態モニタ	RO	0: RAM とバックアップメモリの 内容不一致 1: RAM とバックアップメモリの 内容一致	Z-TIO: 1 Z-DIO: 1	—
147	論理出力モニタ	RO	ビットデータ Bit 0: 論理出力 1 Bit 5: 論理出力 6 Bit 1: 論理出力 2 Bit 6: 論理出力 7 Bit 2: 論理出力 3 Bit 7: 論理出力 8 Bit 3: 論理出力 4 Bit 8～Bit 15: Bit 4: 論理出力 5 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	Z-TIO: 1	—
148	RS バイアス	R/W	入カスパン～入カスパン ²	Z-TIO: 4	0
149	RS デジタルフィルタ	R/W	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	Z-TIO: 4	0.0
150	RS レシオ	R/W	0.001～9.999	Z-TIO: 4	1.000
151～153	不使用	—	—	—	—
154	出力分配切換	R/W	0: 制御出力 1: 分配出力	Z-TIO: 4	0
155	出力分配バイアス	R/W	0.100 0～+100.0 %	Z-TIO: 4	0.0
156	出力分配レシオ	R/W	0.9999～+9.999	Z-TIO: 4	1.000
157	DO 出力分配切換	R/W	0: DO 出力 1: 分配出力	Z-DIO: 8	0
158	DO 出力分配バイアス	R/W	0.100 0～+100.0 %	Z-DIO: 8	0.0
159	DO 出力分配レシオ	R/W	0.9999～+9.999	Z-DIO: 8	1.000
160～340	「エンジニアリングモード」のデータ ³				
341	積算稼働時間モニタ	RO	0～19999 時間	Z-TIO: 1 Z-DIO: 1	—
342	周囲温度ピークホールド 値モニタ	RO	0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	Z-TIO: 4	—
343～349	不使用	—	—	—	—
350	スタートアップ チューニング (ST)	R/W	0: ST 不使用 2: 毎回実行 1: 1 回実行 * * ST が終了すると、自動的に 「0: ST 不使用」に戻ります。	Z-TIO: 4	0
351～355	エンジニアリングモードのデータ ³				
356	自動昇温学習	R/W	0: 機能なし 1: 学習する * * 自動昇温学習が終了すると、自動的 に「0 (機能なし)」に戻ります。	Z-TIO: 4	1
357～499	「エンジニアリングモード」のデータ および「NM」関係のデータ ³				
500	動作モード選択	R/W	ビットデータ Bit 0: アドレス指定方法 Bit 1～Bit 15: 不使用 データ 0: 連続設定 1: 自由設定 [10 進数表現: 0～1]	COM-JC: 1	1
501	コントローラ通信 送信待ち時間	R/W	0～100 ms	COM-JC: 1	0
502	接続コントローラ機種	R/W	0～65535 4: Z-TIO 5: Z-DIO	COM-JC: 31	Note
503	接続コントローラ アドレス設定	R/W	0～99 0: 接続コントローラなし	COM-JC: 31	1～31
504	接続コントローラ状態	RO	ビットデータ Bit 0: コントローラ有無 Bit 1: 異常応答有無 Bit 2～Bit 15: 不使用 データ 0: なし 1: あり [10 進数表現: 0～3]	COM-JC: 31	—
505	コントローラアドレス 自動取得設定	R/W	0: 自動取得なし 1: 自動取得あり * * 自動取得が終了すると、自動的に 「0: 自動取得なし」に戻ります。	COM-JC: 1	0
506～511	不使用	—	—	—	—