

本書は COM-JL の通信データについて説明したものです。設置・配線および詳細な取り扱いや各機能の操作については、必要に応じて、以下に示す取扱説明書を参照してください。

- COM-JL [SRZ 対応版] 設置・配線取扱説明書 (IMR01Y25-J1):

製品添付

COM-JL [SRZ 対応版] 簡易取扱説明書 (IMR01Y29-J1):

製品添付

COM-JL [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y37-J1):

別冊
- (ダウンロードまたは別売り)

別冊の説明書は、当社ホームページからダウンロードできます。

ホームページアドレス: <http://www.rkcinst.co.jp/download.htm>

1. データマップの見方

名 称	レジスタ アドレス		データ 数	属性	データ範囲	出荷値
	HEX	DEC				
測定値 (PV)	0000	0	64	RO	入カスケール下限～ 入カスケール上限	—
電流検出器 (CT) モニタ	0040	64	64	RO	CTL-6-P-N: 0.0～30.0A CTL-12-S56-10L-N: 0.0～100.0 A	—

- (1) 名 称: 通信データの名称
- (2) レジスタアドレス: 各項目の先頭アドレスです。(空き番号は不使用となります)
HEX: 16 進数
DEC: 10 進数
- (3) データ数: 各項目のデータ数
レジスタアドレス欄のアドレスを先頭アドレスにして、このデータ
数分のデータがあります。

2 チャンネルタイプ (Z-TIO-B モジュール) の場合も、1 台
当たりのデータ数は、4 チャンネルタイプ (Z-TIO-A モ
ジュール) と同じです。
(4 チャンネル × 16 モジュール = 64)
また、Z-DIO モジュール¹ も、1 台当たりのデータ数を 64
としています。
(8 チャンネル × 8 モジュール = 64)

¹ 名称欄の♣マークは、Z-DIO モジュールの通信データ
です。

(4) 属 性: RO: 読み出しのみ可能
(ホストコンピュータ [クライアント] ← コントローラ [サーバ])
RW: 読み出し／書き込み可能
(ホストコンピュータ [クライアント] ↔ コントローラ [サーバ])

(5) データ範囲: 通信データの読み出し範囲または書き込み範囲

ビットデータのビットイメージは以下のとおりです。

16 ビットデータ

b15

b0

以下に該当する Z-TIO モジュールの通信データは、該当
チャンネルのデータが「読み出し: 0」、「書き込み: 無効」
になります。

2 チャンネルタイプモジュールの場合:
3 チャンネル目と 4 チャンネル目のデータ

加熱冷却制御または位置比例制御の場合:
2 チャンネル目と 4 チャンネル目のデータ²

加熱冷却制御の冷却専用通信データ:
2 チャンネル目と 4 チャンネル目のデータ²

² 名称欄に♦マークのある通信データです。

モジュール単位の通信データ³の場合、接続されていない
モジュールのデータは「読み出し: 0」、「書き込み: 無効」
になります。

³ 名称欄に♥マークのある通信データです。

(6) 出荷値: 通信データの出荷値

2. データマップ

データマップは、ホストコンピュータ [クライアント] とコントローラ (SRZ) [サーバ] が通信できるデータをまとめたものです。

2.1 SRZ (Z-TIO/Z-DIO モジュール) 通信データ

名 称	レジスタ アドレス		データ 数	属性	データ範囲	出荷値
	HEX	DEC				
測定値 (PV)	0000	0	64	RO	入カスケール下限～ 入カスケール上限	—
電流検出器 (CT) モニタ	0040	64	64	RO	CTL-6-P-N: 0.0～30.0A CTL-12-S56-10L-N: 0.0～100.0 A	—
不使用	0080	128	64	—	—	—
設定値 (SV) モニタ	00C0	192	64	RO	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	—
リモート設定 (RS) 入力値モニタ	0100	256	64	RO	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	—
バーンアウト状態 モニタ	0140	320	64	RO	0: OFF 1: ON	—
不使用	0180	384	64	—	—	—
イベント 1 状態モニタ	01C0	448	64	RO	0: OFF 1: ON	—
イベント 2 状態モニタ	0200	512	64	RO	イベント 3 種類が昇温完了の場合に は、昇温完了状態は総合イベント状態 (レジスタアドレス: 0600Hex) で確認 してください。(イベント 3 状態モニ タは ON しません。)	—
イベント 3 状態モニタ	0240	576	64	RO	—	—
イベント 4 状態モニタ	0280	640	64	RO	—	—
ヒータ断線警報 (HBA) 状態モニタ	02C0	704	64	RO	0: OFF 1: ON	—
不使用	0300	768	64	—	—	—
操作出力値 (MV) モニタ [加熱側] ♦	0340	832	64	RO	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: -5.0～+105.0 % 開度帰還抵抗 (FBR) 入力付き 位置比例制御: 0.0～100.0 %	—
操作出力値 (MV) モニタ [冷却側] ♦	0380	896	64	RO	-5.0～+105.0 %	—
エラーコード ¹ ♥	03C0	960	64	RO	ビットデータ b0: 調整データ異常 b1: データバックアップエラー b2: A/D 変換値異常 b3、b4: 不使用 b5: 論理出力データ異常 b6～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～63]	—
不使用	0400	1024	64	—	—	—
出力状態モニタ ♥	0440	1088	64	RO	ビットデータ b0: OUT1 状態 b2: OUT3 状態 b1: OUT2 状態 b3: OUT4 状態 b4～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～15]	—
運転モード状態モニタ	0480	1152	64	RO	ビットデータ b0: STOP (制御停止中) b1: RUN (制御中) b2: マニュアルモード b3: リモートモード b4～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～15]	—
メモリエリア 運転経過時間モニタ	04C0	1216	64	RO	0～11999 秒または 0～5999 分 データ範囲はゾーク時間単位によっ て異なります。	—
積算稼働時間モニタ ¹ ♥	0500	1280	64	RO	0～19999 時間	—
周囲温度ピーク ホールド値モニタ	0540	1344	64	RO	-10.0～+100.0 °C	—
不使用	0580	1408	64	—	—	—
バックアップメモリ 状態モニタ ¹ ♥	05C0	1472	64	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	—
総合イベント状態	0600	1536	64	RO	ビットデータ b0～b3: イベント 1～イベント 4 b4: ヒータ断線警報 (HBA) b5: 昇温完了 b6: バーンアウト b7～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～127]	—
論理出力モニタ ♥	0640	1600	64	RO	ビットデータ b0～b7: 論理出力 1～8 b8～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	—
デジタル入力 (DI) 状態 ♣♥	0680	1664	64	RO	ビットデータ b0～b7: DI1～DI8 b8～b15: 不使用 データ 0: 接点オープン 1: 接点クローズ [10 進数表現: 0～255]	—
デジタル出力 (DO) 状態 ♣♥	06C0	1728	64	RO	ビットデータ b0～b7: DO1～DO8 b8～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	—

¹ Z-TIO モジュールと Z-DIO モジュールで同じレジスタアドレスを使用します。

名 称	レジスタ アドレス		データ 数	属性	データ範囲	出荷値
	HEX	DEC				
不使用	0700 : 07C0	1792 : 1984	64 : 64	—	—	—
PID/AT 切換	0800	2048	64	R/W	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT) 実行 * * オートチューニング終了後は、自動 的に 0 に戻ります。	0
オート／マニュアル 切換	0840	2112	64	R/W	0: オートモード 1: マニュアルモード	0
リモート／ローカル 切換	0880	2176	64	R/W	0: ローカルモード 1: リモートモード	0
RUN/STOP 切換 ¹ ♥	08C0	2240	64	R/W	0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始)	0
メモリエリア切換	0900	2304	64	R/W	1～8	1
インターロック解除	0940	2368	64	R/W	0: 通常時 1: インターロック解除実行	0
イベント 1 設定値	0980	2432	64	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	50
イベント 2 設定値	09C0	2496	64	R/W	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	50
イベント 3 設定値	0A00	2560	64	R/W	操作出力値動作: -5.0～+105.0 % * イベント 3 を昇温完了とした場合	50
イベント 4 設定値	0A40	2624	64	R/W	—	50
制御ループ断線警報 (LBA) 時間	0A80	2688	64	R/W	0～7200 秒 (0: 機能なし)	480
LBA デッドバンド	0AC0	2752	64	R/W	0 (0.0) ～入カスパン	0 (0.0)
設定値 (SV)	0B00	2816	64	R/W	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	TC/RTD 入力: 0 °C V/I 入力: 0.0 %
比例帯 [加熱側] ♦	0B40	2880	64	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 0 (0.0)～入カスパン (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)	TC/RTD 入力: 30 V/I 入力: 30.0
積分時間 [加熱側] ♦	0B80	2944	64	R/W	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: 0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ² (0、0.0: PD 動作) 位置比例制御: 1～3600 秒または 0.1～1999.9 秒 ²	240
微分時間 [加熱側] ♦	0BC0	3008	64	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ² (0、0.0: PI 動作)	60
制御応答パラメータ ♦	0C00	3072	64	R/W	0: Slow 1: Medium 2: Fast [P、PD 動作時: 2 (Fast) 固定]	PID 制御、 位置比例 制御: 0 加熱冷却 PID 制御: 2
比例帯 [冷却側] ♦	0C40	3136	64	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 1 (0.1)～入カスパン (単位: °C) 電圧 (V) ／電流 (I) 入力: 入カスパンの 0.1～1000.0 %	TC/RTD 入力: 30 V/I 入力: 30.0
積分時間 [冷却側] ♦	0C80	3200	64	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ² (0、0.0: PI 動作)	240
微分時間 [冷却側] ♦	0CC0	3264	64	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ² (0、0.0: PI 動作)	60
オーバervラップ/ デッドバンド ♦	0D00	3328	64	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: -入カスパン～+入カスパン (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 (-) を設定するとオーバerv ラップとなります。	0
マニュアルリセット	0D40	3392	64	R/W	-100.0～+100.0 %	0.0
設定変化率リミッタ 上昇	0D80	3456	64	R/W	0 (0.0) ～入カスパン／単位時間 * 0 (0.0): 機能なし	0 (0.0)
設定変化率リミッタ 下降	0DC0	3520	64	R/W	* 単位時間: 60 秒 (出荷値)	0 (0.0)
エリアゾーク時間	0E00	3584	64	R/W	0～11999 秒または 0～5999 分 データ範囲はゾーク時間単位によっ て異なります。	0
リンク先エリア番号	0E40	3648	64	R/W	0～8 (0: リンクなし)	0
ヒータ断線警報 (HBA) 設定値	0E80	3712	64	R/W	CTL-6-P-N の場合: 0.0～30.0 A (0.0: 機能なし) CTL-12-S56-10L-N の場合: 0.0～100.0 A (0.0: 機能なし)	0.0
ヒータ断線判断点	0EC0	3776	64	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)	30.0
ヒータ溶着判断点	0F00	3840	64	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)	30.0
不使用	0F40	3904	64	—	—	—
不使用	0F80	3968	64	—	—	—
不使用	0FC0	4032	64	—	—	—
PV バイアス	1000	4096	64	R/W	-入カスパン～+入カスパン	0
PV デジタルフィルタ	1040	4160	64	R/W	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	0.0
PV レシオ	1080	4224	64	R/W	0.500～1.500	1.000

¹ Z-TIO モジュールと Z-DIO モジュールで同じレジスタアドレスを使用します。

² 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。

名 称	レジスタ アドレス		データ 数	属性	データ範囲	出荷値
	HEX	DEC				
PV 低入力カットオフ	10C0	4288	64	R/W	入カスパンの 0.00～25.00 %	0.00
RS バイアス ¹	1100	4352	64	R/W	-入カスパン～+入カスパン	0
RS デジタルフィルタ	1140	4416	64	R/W	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	0.0
RS レシオ ¹	1180	4480	64	R/W	0.001～9.999	1.000
比例周期	11C0	4544	64	R/W	0.1～100.0 秒 M: リレー接点出力 V: 電圧バルス出力 T: トライアック出力 D: オーブンコレクタ出力	M 出力: 20.0 V、T、D 出力: 2.0
不使用	1200	4608	64	—	—	—
マニュアル操作出力値 ♦	1240	4672	64	R/W	PID 制御: 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 位置比例制御 (FBR 入力あり): 出力リミッタ下限～ 出力リミッタ上限 位置比例制御 (FBR 入力なし): 0: 閉側出力 OFF、開側出力 OFF 1: 閉側出力 ON、開側出力 OFF 2: 閉側出力 OFF、開側出力 ON	0.0
不使用	1280 : 1440	4736 : 5184	64 : 64	—	—	—
ここには、エンジニアリングモードのデータが入ります。 データについては、別冊の COM-JL [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y37-J1) を参照してください。						
スタートアップ チューニング (ST)	32C0	12992	64	R/W	0: ST 不使用 1: 1 回実行 * 2: 毎回実行 * スタートアップチューニング (ST) が終了すると、自動的に「0: ST 不 使用」に戻ります。	0
ここには、エンジニアリングモードのデータが入ります。 データについては、別冊の COM-JL [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y37-J1) を参照してください。						
自動昇温学習	3440	13376	64	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。	0
ここには、エンジニアリングモードのデータが入ります。 データについては、別冊の COM-JL [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y37-J1) を参照してください。						
不使用	3E80 : 3FC0	16000 : 16320	64 : 64	—	—	—
ここには、メモリエリアのデータが入ります。 データについては、裏面の 2.2 メモリエリアデータ を参照してください。						
不使用	4540 : 47C0	17728 : 18368	64 : 64	—	—	—
出力分配切換	4800	18432	64	R/W	0: 制御出力 1: 分配出力	0
出力分配バイアス	4840	18496	64	R/W	-100.0～+100.0 %	0.0
出力分配レシオ	4880	18560	64	R/W	-9.999～+9.999	1.000
比例周期の最低 ON/OFF 時間	48C0	18624	64	R/W	0～1000 ミリ秒	0
エリアゾーク時間停止 機能	4900	18688	64	R/W	0: 停止機能なし 1: イベント 1 2: イベント 2 3: イベント 3 4: イベント 4	0
NM モード選択 (外乱 1 用)	4940	18752	64	R/W	0: NM 機能なし 1: NM 機能モード 2: 学習モード	0
NM モード選択 (外乱 2 用)	4980	18816	64	R/W	3: チューニングモード NM 機能: Nice-MEET 機能	0
NM 量 1 (外乱 1 用)	49C0	18880	64	R/W	-100.0～+100.0 %	0.0
NM 量 1 (外乱 2 用)	4A00	18944	64	R/W	—	0.0
NM 量 2 (外乱 1 用)	4A40	19008	64	R/W	—	0.0
NM 量 2 (外乱 2 用)	4A80	19072	64	R/W	—	0.0
NM 切換時間 (外乱 1 用)	4AC0	19136	64	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒	0
NM 切換時間 (外乱 2 用)	4B00	19200	64	R/W	—	0
NM 動作時間 (外乱 1 用)	4B40	19264	64	R/W	1～3600 秒	600
NM 動作時間 (外乱 2 用)	4B80	19328	64	R/W	—	600
NM 動作待ち時間 (外乱 1 用)	4BC0	19392	64	R/W	0.0～600.0 秒	0.0
NM 動作待ち時間 (外乱 2 用)	4C00	19456	64	R/W	—	0.0
NM 量学習回数	4C40	19520	64	R/W	0～10 回 (0: 学習なし)	1
NM 起動信号	4C80	19584	64	R/W	0: NM 起動信号 OFF 1: NM 起動信号 ON (外乱 1 用) 2: NM 起動信号 ON (外乱 2 用)	0

¹ RS バイアス、RS デジタルフィルタ、RS レシオは、カスケード制御または比率設定時のデータとなります。

(裏面へつづく➡)

(→表面からのつづき)

名 称	レジスタ アドレス		データ 数	属性	データ範囲	出荷値
	HEX	DEC				
運転モード	4CC0	19648	64	R/W	0: 不使用 1: モニタ 2: モニタ+イベント機能 3: 制御	3
論理用通信スイッチ ▼	4D00	19712	64	R/W	ビットデータ b0～b3: 論理用通信スイッチ 1～4 b4～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～15]	0
DO マニュアル出力 ▲▼	4D40	19776	64	R/W	ビットデータ b0～b7: DO1 マニュアル出力～ DO8 マニュアル出力 b8～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	0
DO 出力分配切換 ▲	4D80	19840	64	R/W	0: DO 出力 1: 分配出力	0
DO 出力分配バイアス ▲	4DC0	19904	64	R/W	～100.0～+100.0 %	0.0
DO 出力分配レシオ ▲	4E00	19968	64	R/W	～9.999～+9.999	1.000
DO 比例周期 ▲	4E40	20032	64	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	M 出力: 20.0 D 出力: 2.0
DO 比例周期の最低 ON/OFF 時間 ▲	4E80	20096	64	R/W	0～1000 ミリ秒	0
不使用	4EC0 ⋮ 4F80	20160 ⋮ 20352	64 ⋮ 64	—	—	—

2.2 メモリエリアデータ

レジスタアドレス 4000H～453FH は、メモリエリアに属する設定値の確認および変更を行う場合に使用します。

名 称	レジスタ アドレス		データ 数	属性	データ範囲	出荷値
	HEX	DEC				
設定メモリエリア番号	4000	16384	64	R/W	1～8	1
イベント1 設定値	4040	16448	64	R/W	偏差動作、チャネル間偏差動作、 昇温完了範囲 * -入力スパン～+入力スパン	50
イベント2 設定値	4080	16512	64	R/W	入力値動作、設定値動作: 入力スケール下限～ 入力スケール上限	50
イベント3 設定値	40C0	16576	64	R/W	操作出力値動作: -5.0～+105.0 % * イベント3 を昇温完了とした場合	50
イベント4 設定値	4100	16640	64	R/W	0～7200 秒 (0: 機能なし)	480
制御ループ断線警報 (LBA) 時間	4140	16704	64	R/W	0 (0.0) ～入力スパン	0 (0.0)
LBA デッドバンド	4180	16768	64	R/W	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	TC/RTD 入力: 0 °C V/I 入力: 0.0 %
設定値 (SV)	41C0	16832	64	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 0 (0.0)～入力スパン (単位: °C) 電圧 (V) ／電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.0～1000.0 % (0, 0.0: 二位置動作)	TC/RTD 入力: 30 V/I 入力: 30.0
比例帯 [加熱側]	4200	16896	64	R/W	PID 制御、加熱冷却PID 制御: 0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ¹ (0, 0.0: PD 動作) 位置比例制御: 1～3600 秒または 0.1～1999.9 秒 ¹	240
積分時間 [加熱側]	4240	16960	64	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ¹ (0, 0.0: PI 動作)	60
微分時間 [加熱側]	4280	17024	64	R/W	0: Slow 1: Medium 2: Fast [P、PD 動作時: 2 (Fast) 固定]	PID 制御、 位置比例 制御: 0 加熱冷却 PID 制御: 2
制御応答パラメータ	42C0	17088	64	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 1 (0.1)～入力スパン (単位: °C) 電圧 (V) ／電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.1～1000.0 %	TC/RTD 入力: 30 V/I 入力: 30.0
比例帯 [冷却側]	4300	17152	64	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ¹ (0, 0.0: PD 動作)	240
積分時間 [冷却側]	4340	17216	64	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 ¹ (0, 0.0: PI 動作)	60
微分時間 [冷却側]	4380	17280	64	R/W	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: -入力スパン～+入力スパン (単位: °C) 電圧 (V) 入力:／電流 (I) 入力: 入力スパンの-100.0～+100.0 % マイナス (-) を設定するとオーバー ラップとなります。	0
オーバーラップ／ デッドバンド	43C0	17344	64	R/W	-100.0～+100.0 %	0.0
マニュアルリセット	4400	17408	64	R/W	0 (0.0)～入力スパン／単位時間 * 0 (0.0): 機能なし	0 (0.0)
設定変化率リミッタ 上昇	4440	17472	64	R/W	* 単位時間: 60 秒 (出荷値)	0 (0.0)
設定変化率リミッタ 下降	4480	17536	64	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。	0
エリアソーク時間	44C0	17600	64	R/W	0～8 (0: リンクなし)	0
リンク先エリア番号	4500	17664	64	R/W		

¹ 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。

2.3 COM-JL 通信データ

レジスタアドレス FA00H (64000) 以降は、COM-JL の通信に関する設定値の確認および変更を行う場合に使用します。

■：この項目の値は、必ず 4 (Z-TIO/Z-DIO モジュール) に設定してください。

▲：この項目は設定変更後、COM-JL の電源を一度 OFF にし、再度電源 ON にすることでデータが有効になります。

★：SRZ (Z-TIO/Z-DIO モジュール) 通信データで、1 つの通信項目につきアドレスが 64 ずつ、ずれるようになっているのは、この設定 (出荷値: 64) によるものです。**したがって、この値を変更すると、データマップの内容が変わってしまいますので十分注意してください。**

名 称	レジスタ アドレス		データ 数	属性	データ範囲	出荷値
	HEX	DEC				
不使用	FA00 ⋮ FA07	64000 ⋮ 64007	1 ⋮ 1	—	—	—
COM-JL エラーコード	FA08	64008	1	RO	ビットデータ b0: メモリバックアップ異常 b1: RAM 異常 b2: コントローラ構成異常 b3: 不使用 b4: イーサネットハードウェア異常 b5～b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～23]	—
不使用	FA09	64009	1	—	—	—
コントローラ通信 接続コントローラ数	FA0A	64010	1	RO	0～31	—
コントローラ通信 接続チャネル	FA0B	64011	1	RO	0～128	—
動作モード選択 ▲	FA0C	64012	1	R/W	ビットデータ b0: アドレス指定方法 0: 連続設定 1: 自由設定 b1～b15: 不使用 [10 進数表現: 0～1]	bit 0: 1 bit 1～15: 0 [10 進数: 1]
接続可能コントローラ チャネル数 ▲★	FA0D	64013	1	R/W	1～128	64
コントローラ通信 送信待ち時間	FA0E	64014	1	R/W	0～100 ms	0
バックアップメモリ 状態モニタ	FA0F	64015	1	RO	0: 不一致 1: 一致	—
不使用	FA10 ⋮ FA27	64016 ⋮ 64039	1 ⋮ 1	—	—	—
No.1 コントローラタイプ	FA28	64040	1	R/W	0～65534 4: Z-TIO/Z-DIO モジュール	4
⋮						
No.31 コントローラタイプ	FA46	64070	1	R/W	0～65534 4: Z-TIO/Z-DIO モジュール	4
不使用	FA47	64071	1	—	—	—
No.1 コントローラ状態	FA48	64072	1	RO	ビットデータ b0: コントローラ有無 b1: 異常応答有無 b2～b15: 不使用 データ 0: なし 1: あり [10 進数表現: 0～3]	—
⋮						
No.31 コントローラ状態	FA66	64102	1	RO	ビットデータ b0: コントローラ有無 b1: 異常応答有無 b2～b15: 不使用 データ 0: なし 1: あり [10 進数表現: 0～3]	—
不使用	FA67	64103	1	—	—	—
No.1 コントローラアドレス	FA68	64104	1	R/W	1～32 0: 接続コントローラなし	1
⋮						
No.31 コントローラアドレス	FA86	64134	1	R/W	1～32 0: 接続コントローラなし	31
自動取得選択	FA87	64135	1	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。	0

Ethernet は米国 Xerox Corp. の登録商標です。
MODBUS は Schneider Electric の登録商標です。
その他、本書に記載されている会社名や商品名は、一般に各社の商標または登録商標です。