
CC-Link 通信変換器

COM-JC

[SRZ 対応版]

取扱説明書

輸出貿易管理令に関するご注意

大量破壊兵器等（軍事用途・軍事設備等）で使用されることがない様、最終用途や最終客先を調査してください。

なお、再販売についても不正に輸出されないよう、十分に注意してください。

- CC-Link は三菱電機株式会社の登録商標です。
- MODBUS は Schneider Electric の登録商標です。
- プログラマブルコントローラ（PLC）の各機器名は、各社の製品です。
- 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。

理化工業製品をお買い上げいただきましてありがとうございます。

本製品をお使いになる前に、本書をお読みいただき、内容を理解されたうえでご使用ください。なお、本書は大切に保管し、必要なときにご活用ください。

本書の表記について

警 告

： 感電、火災（火傷）等、取扱者の生命や人体に危険がおよぶ恐れがある注意事項が記載されています。

注 意

： 操作手順等で従わないと機器損傷の恐れがある注意事項が記載されています。



： 特に、安全上注意していただきたいところにこのマークを使用しています。



： 操作や取扱上の重要事項についてこのマークを使用しています。



： 操作や取扱上の補足説明にこのマークを使用しています。



： 詳細・関連情報の参照先にこのマークを使用しています。



警 告

- 本製品の故障や異常がシステムの重大な事故につながる恐れのある場合には、外部に適切な保護回路を設置してください。
- すべての配線が終了するまで電源を ON にしないでください。感電・火災・故障の原因になります。
- 本製品は、記載された仕様の範囲外で使用しないでください。火災・故障の原因になります。
- 引火性・爆発性ガスのあるところでは使用しないでください。
- 電源端子など高電圧部に触らないでください。感電の恐れがあります。
- 本製品の分解、修理、および改造はしないでください。感電・火災・故障の原因になります。

注 意

- 本製品は、産業機械、工作機械、計測機器に使用されることを意図しています。
(原子力設備および人命にかかわる医療機器などには使用しないでください。)
- 本製品はクラス A 機器です。本製品は家庭内環境において、電波障害を起こすことがあります。
その場合は使用者が十分な対策を行ってください。
- 本製品は強化絶縁によって、感電保護を行っています。本製品を装置に組み込み、配線するときは、組み込み装置が適合する規格の要求に従ってください。
- 本製品におけるすべての入出力信号ラインを、屋内で長さ 30 m 以上で配線する場合は、サージ防止のため適切なサージ抑制回路を設置してください。また、屋外に配線する場合は、配線の長さにかかわらず適切なサージ抑制回路を設置してください。
- 本製品は、計装パネルに設置して使用することを前提に製作されていますので、使用者が電源端子等の高電圧部に近づけないような処置を最終製品側で行ってください。
- 本書に記載されている注意事項を必ず守ってください。注意事項を守らずに使用すると重大な傷害や事故につながる恐れがあります。
- 配線を行うときは、各地域の規則に準拠してください。
- 感電、機器故障、誤動作を防止するため、電源、出力、入力など、すべての配線が終了してから電源を ON にしてください。
また、入力断線の修復や、コンタクタ、SSR の交換など出力関係の修復時にも、一旦電源を OFF にして、すべての配線が終了してから電源を再度 ON にしてください。
- 機器破損防止および機器故障防止のため、本機器に接続される電源ラインや高電流容量の入出力ラインに対しては、適切な容量のヒューズ等による回路保護を行ってください。
- 製品の中に金属片や導線の切りくずを入れないでください。感電・火災・故障の原因になります。
- 端子ネジは記載されたトルクで確実に締めてください。締め付けが不完全だと感電・火災の原因になります。
- 放熱を妨げないよう、本機の周辺をふさがないでご使用ください。また通風孔はふさがないでください。
- 不使用端子には何も接続しないでください。
- クリーニングは必ず電源を OFF にしてから行ってください。
- 本製品の汚れは柔らかい布で乾拭きしてください。なお、シンナ類は使用しないでください。変形、変色の恐れがあります。
- 表示部は硬い物でこすったり、たたいたりしないでください。
- モジュラーコネクタは電話回線に接続しないでください。

ご使用の前に

- 本書では、読者が電気関係、制御関係、コンピュータ関係および通信関係などの基礎知識を持っていることを前提としています。
- 本書で使用している図や数値例、画面例は、本書を理解しやすいように記載したものであり、その結果の動作を保証するものではありません。
- 以下に示す損害をユーザーや第三者が被っても、当社は一切の責任を負いません。
 - 本製品を使用した結果の影響による損害
 - 当社において予測不可能な本製品の欠陥による損害
 - 本製品の模倣品を使用した結果による損害
 - その他、すべての間接的損害
- 本製品を継続的かつ安全にご使用いただくために、定期的なメンテナンスが必要です。本製品の搭載部品には寿命があるものや経年変化するものがあります。
- 本書の記載内容は、お断りなく変更することがあります。本書の内容については、万全を期しておりますが、万一ご不審な点やお気づきの点などがありましたら、当社までご連絡ください。
- 本書の一部または全部を無断で転載、複製することを禁じます。

目 次

1. 概 要	1
1.1 現品の確認	2
1.2 型式コード	2
1.3 各部の名称	3
2. 取扱手順	4
3. 取 付	5
3.1 取付上の注意	5
3.2 外形寸法	6
3.3 DIN レールへの取付	6
3.4 ネジ取付	7
4. 配 線	8
4.1 配線上の注意	8
4.2 端子配列	9
4.3 PLC との接続	10
4.4 コントローラとの接続	13
4.5 終端抵抗について	14
5. 設 定	16
5.1 局番設定	16
5.2 通信速度設定	17
5.3 占有局数／拡張サイクリックとコントローラ通信速度設定	18
5.4 コントローラ設定	19
6. CC-Link 通信について	20
6.1 マスタ局と COM-JC (リモートデバイス局) の交信	20
6.2 CC-Link フラグ操作	22
6.3 数値データの扱いについて	25
6.4 モジュールアドレスと CC-Link 割付チャネル数	26

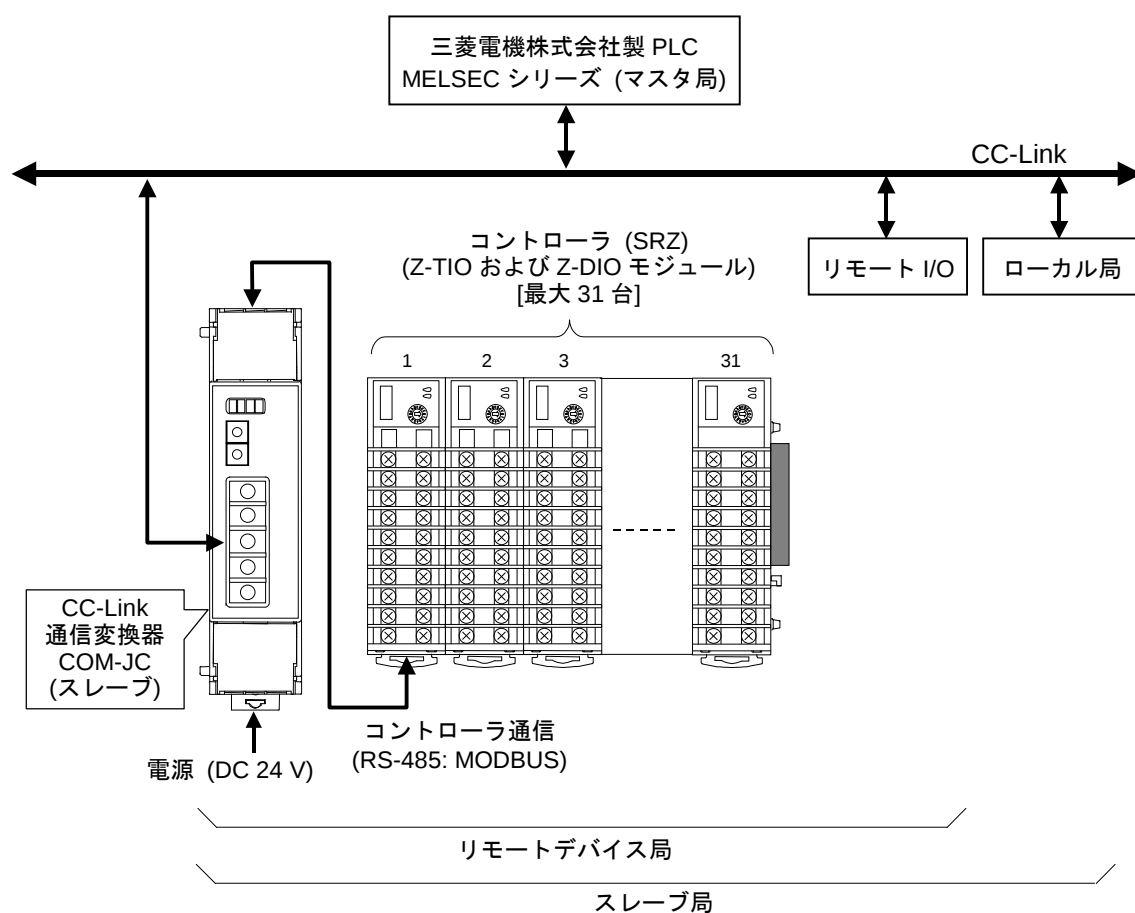
7. 通信データ一覧.....	29
7.1 リモート入出力一覧.....	29
7.1.1 1局占有1倍設定.....	30
7.1.2 4局占有1倍設定.....	32
7.1.3 4局占有2倍設定.....	37
7.1.4 4局占有4倍設定.....	44
7.2 リモートレジスター一覧.....	56
7.2.1 1局占有1倍設定 (1チャンネル割付).....	57
7.2.2 1局占有1倍設定 (2チャンネル割付).....	58
7.2.3 4局占有1倍設定 (8チャンネル割付).....	59
7.2.4 4局占有1倍設定 (16チャンネル割付).....	60
7.2.5 4局占有2倍設定 (16チャンネル割付).....	61
7.2.6 4局占有2倍設定 (32チャンネル割付).....	63
7.2.7 4局占有4倍設定 (32チャンネル割付).....	65
7.2.8 4局占有4倍設定 (64チャンネル割付).....	69
7.3 拡張番号一覧.....	73
8. 使用例.....	99
8.1 使用手順.....	99
8.2 システム構成.....	100
8.3 使用機器の設定.....	101
8.4 デバイス割付例.....	103
8.5 サンプルプログラム.....	109
9. トラブルシューティング.....	114
10. 仕様.....	116

1. 概要

本書では、CC-Link 通信変換器 COM-JC の通信仕様、接続方法、設定方法、およびデータについて説明しています。

CC-Link 通信変換器 COM-JC (以下 COM-JC と称す) は、CC-Link 対応のプログラマブルコントローラ (三菱電機株式会社製 PLC MELSEC シリーズ: 以下 PLC と称す) と、当社モジュールタイプ調節計 SRZ を接続するための通信変換器です。

なお、COM-JC は CC-Link にリモートデバイス局として接続されます。



📖 CC-Link については、CC-Link 協会のホームページを参照してください。
ホームページアドレス: <http://www.cc-link.org/>

1.1 現品の確認

ご使用前に、以下の確認をしてください。

- 型式コード
- 外観（ケース、前面部、端子部等）にキズや破損がないこと
- 付属品が揃っていること（詳細は、下記参照）

付属品	数 量	備 考
□ COM-JC [SRZ 対応版] 設置・配線取扱説明書 (IMR01Y22-J□)	1	本体同梱
□ COM-JC [SRZ 対応版] 簡易取扱説明書 (IMR01Y26-J□)	1	本体同梱
□ COM-JC [SRZ 対応版] 通信データ一覧 (IMR01Y30-J□)	1	本体同梱
□ COM-JC [SRZ 対応版] 取扱説明書 (IMR01Y34-J3)	1	本書 (別売り)*

* 当社ホームページからも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/down_load.htm



付属品の不足などがありましたら、当社営業所または代理店までご連絡ください。

1.2 型式コード

お手元の製品がご希望のものか、次の型式コード一覧でご確認ください。

万一、ご希望された仕様と異なる場合がございますが、当社営業所または代理店までご連絡ください。

COM- JC * 02- □
(1) (2)

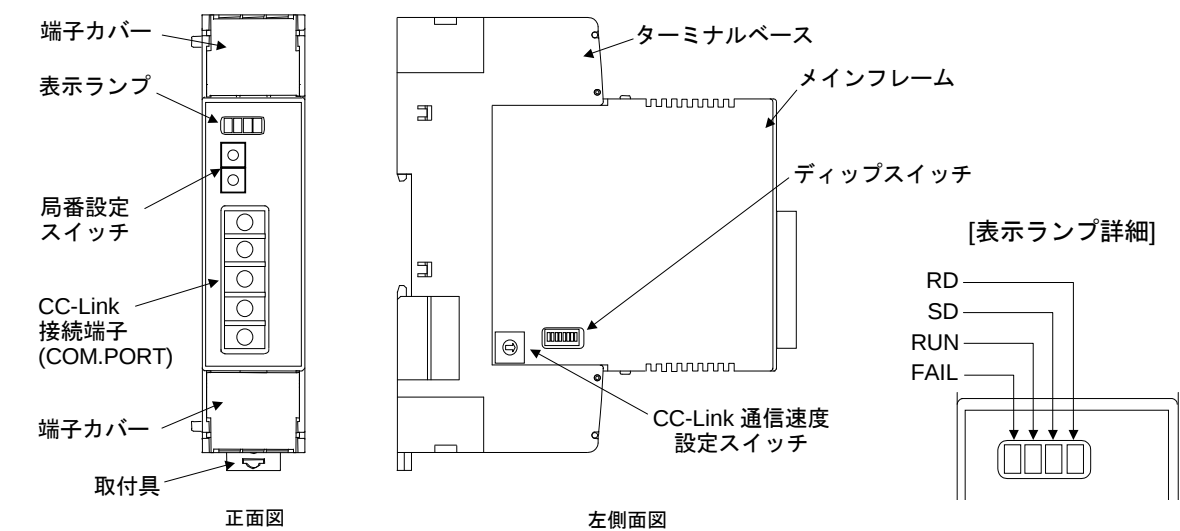
(1) 対応機種

02: SRZ

(2) RUN/STOP 論理選択

- 1: 0: RUN
1: STOP
2: 0: STOP
1: RUN

1.3 各部の名称



● 表示ランプ

FAIL [赤]	- 計器異常時: 点灯 - CC-Link 設定異常時: 点灯 - CC-Link 動作異常時: 点滅 (遅い点滅) - CC-Link 設定変更時: 点滅 (速い点滅)
RUN [緑]	- 正常動作中: 点灯 - 動作異常時: 点滅 (遅い点滅) - コントローラ通信初期化時: 点滅 (速い点滅)
SD [緑]	CC-Link データの送信時: 点灯
RD [緑]	CC-Link データの受信時: 点灯

● CC-Link 接続端子

COM. PORT	PLC (マスタ) 接続用端子
-----------	-----------------

● スイッチ

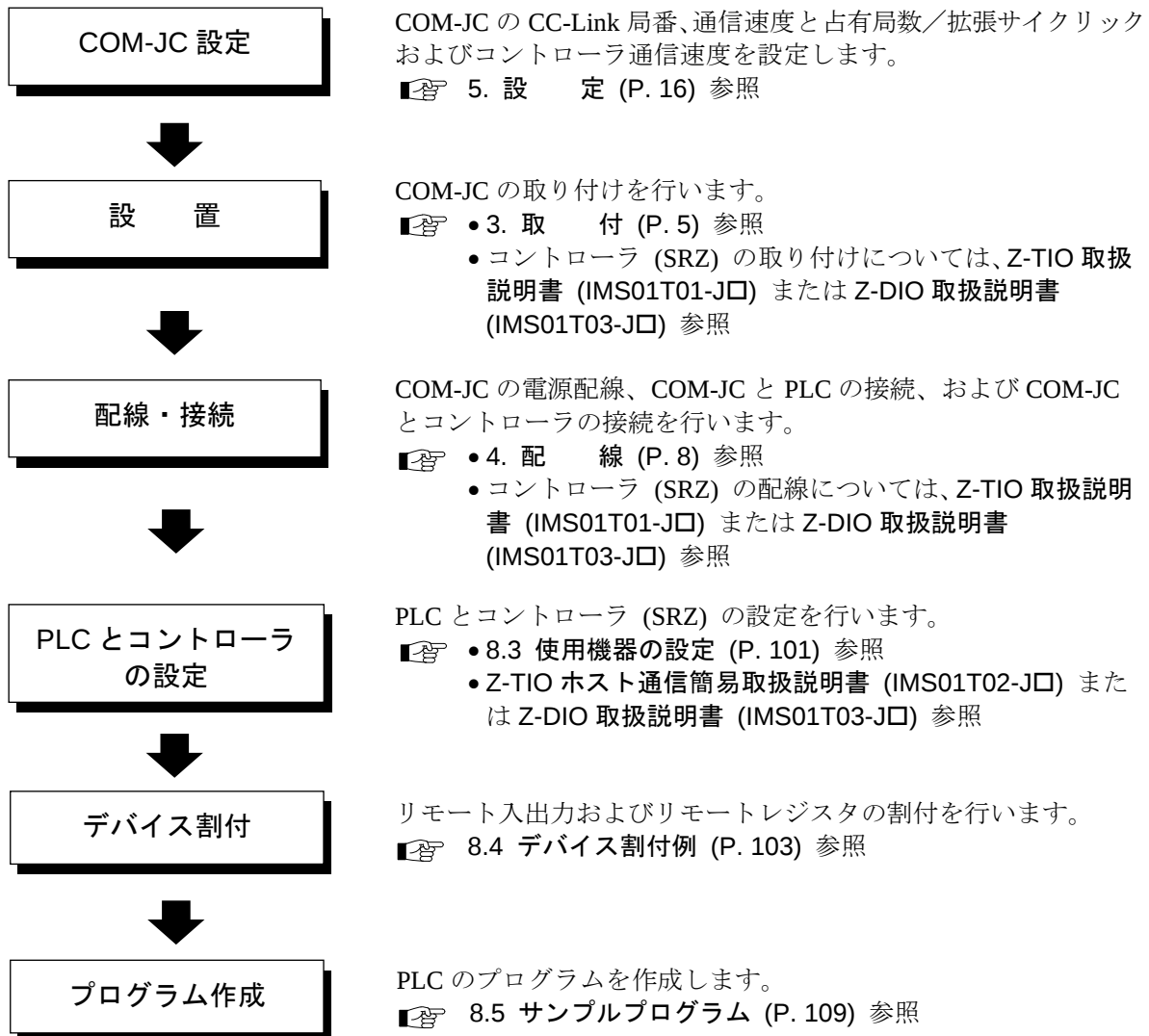
局番設定スイッチ	CC-Link の局番を設定
CC-Link 通信速度設定スイッチ	CC-Link の通信速度を設定
ディップスイッチ	CC-Link の占有局数／拡張サイクリックおよびコントローラ通信の通信速度を設定

● その他

端子カバー	COM-JC の上下にある端子のカバー
取付具	- DIN レール取付時に使用 - ネジ取付時には上下 2 個必要 (上側別売り)
ターミナルベース	COM-JC の端子およびベース部分 (内部に終端抵抗設定スイッチがあります)
メインフレーム	COM-JC の本体部分

2. 取扱手順

以下の手順に従って、通信までに必要な設定を行います。



誤動作防止のため、運転を開始するときは、最後に COM-JC の電源を ON にしてください。

3. 取 付

本章では、取付上の注意、外形寸法、取付方法などについて説明しています。



警 告

感電防止および機器故障防止のため、必ず電源を OFF にしてから本機器の取り付け、取り外しを行ってください。

3.1 取付上の注意

(1) 本機器は、つぎの環境仕様で使用されることを意図しています。

(IEC61010-1) [過電圧カテゴリ II、汚染度 2]

(2) 以下の周囲温度、周囲湿度、設置環境条件の範囲内で使用してください。

- 許容周囲温度: $-10\sim+50\text{ }^{\circ}\text{C}$
- 許容周囲湿度: $5\sim95\text{ \%RH}$ (絶対湿度: MAX.W.C 29.3 g/m^3 dry air at 101.3 kPa)
- 設置環境条件: 屋内使用
高度 2000 m まで

(3) 特に、次のような場所への取付は避けてください。

- 温度変化が急激で結露するような場所
- 腐食性ガス、可燃性ガスが発生する場所
- 本体に直接振動、衝撃が伝わるような場所
- 水、油、薬品、蒸気、湯気のかかる場所
- 塵埃、塩分、鉄分の多い場所
- 誘導障害が大きく、静電気、磁気、ノイズが発生しやすい場所
- 冷暖房の空気が直接あたる場所
- 直射日光の当たる場所
- 輻射熱などによる熱蓄積の生じるような場所

(4) 取り付けを行う場合は、次のことを考慮してください。

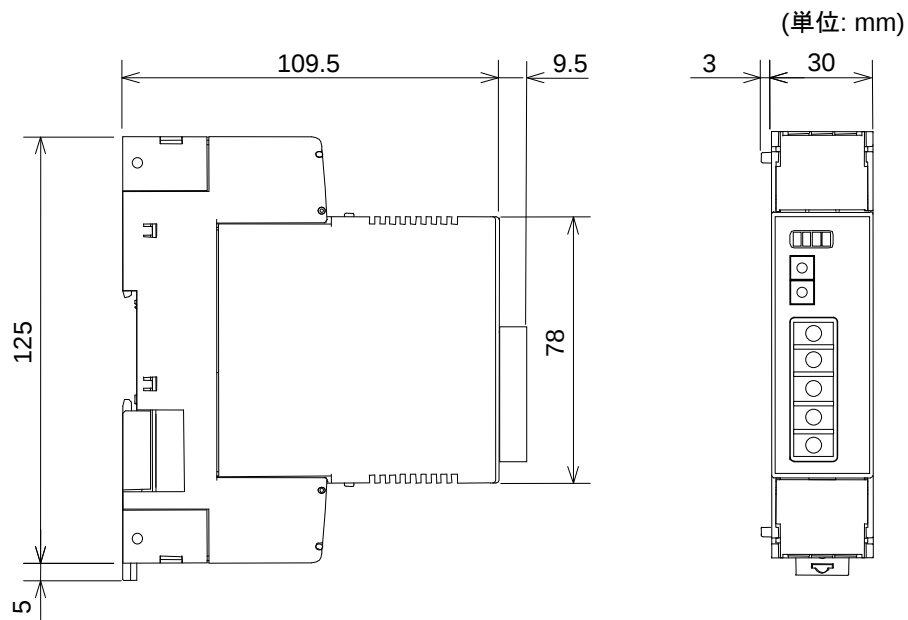
- 配線、保守、耐環境を考慮し、機器の上下は 50 mm 以上のスペースを確保してください。
- 発熱量の大きい機器 (ヒータ、トランス、半導体操作器、大容量の抵抗) の真上に取り付けるのは避けてください。
- 周囲温度が $50\text{ }^{\circ}\text{C}$ 以上になるときは、強制ファンやクーラーなどで冷却してください。ただし、冷却した空気が本機器に直接当たらないようにしてください。
- 耐ノイズ性能や安全性を向上させるため、高圧機器、動力線、動力機器からできるだけ離して取り付けてください。

高圧機器: 同じ盤内での取り付けはしないでください。

動 力 線: 200 mm 以上離して取り付けてください。

動力機器: できるだけ離して取り付けてください。

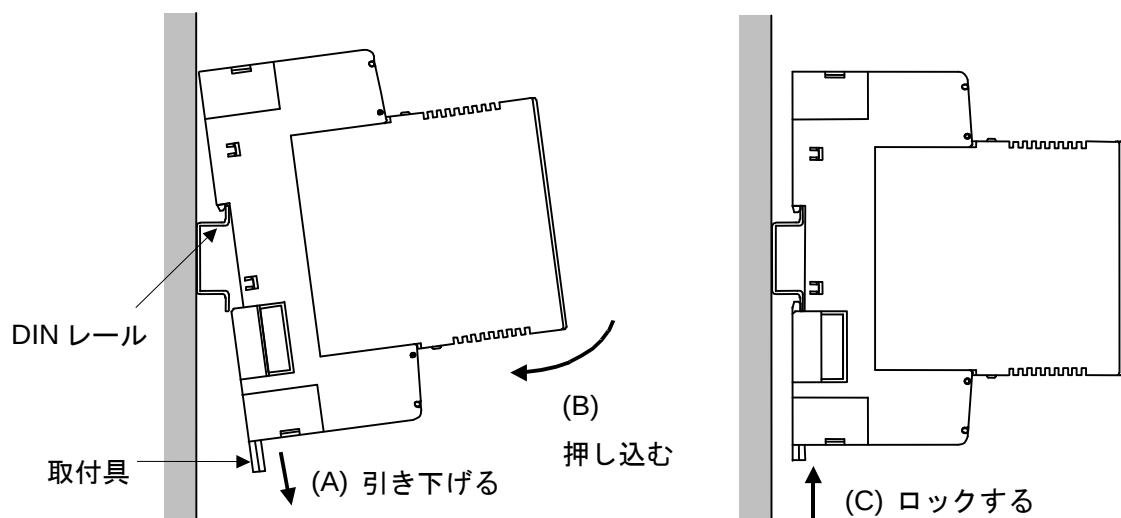
3.2 外形寸法



3.3 DIN レールへの取付

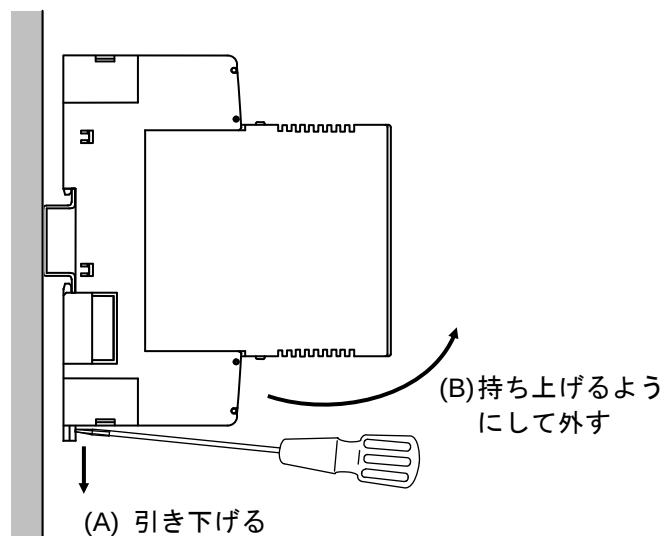
■ 取付方法

1. 取付具を引き下げ (A)、裏面のツメを DIN レールの上側に引っかけてから、矢印の方向に押し込みます (B)。
2. 取付具を押し込んで、DIN レールから外れないようにロックします (C)。



■ 取り外し方法

1. 電源を OFF にします。
2. 配線を外します。
3. マイナスドライバーなどで取付具を引き下げてから (A)、下側から機器を持ち上げるようにして外します (B)。



3.4 ネジ取付

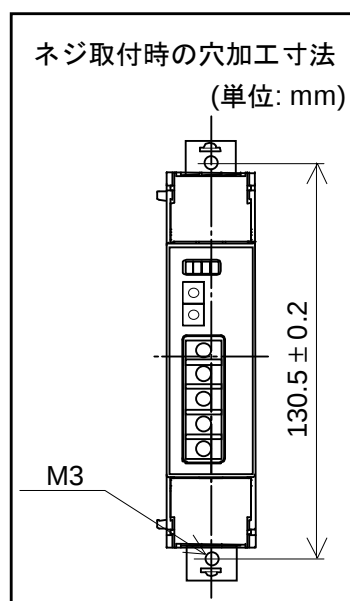
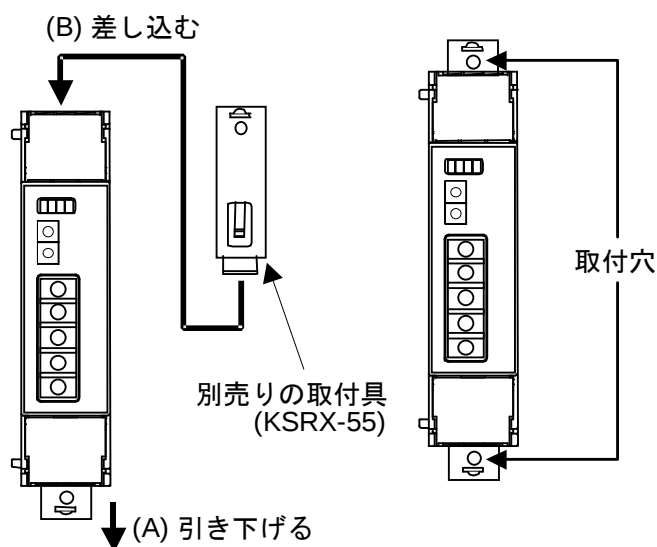
■ 取付方法

1. 取付具をロックがかかるまで引き下げ、取付穴が見えるようにします (A)。
2. 別売りの取付具 (KSRX-55) を用意し、機器上部端子台の後ろ側にロックがかかるまで差し込みます (B)。ただし、取付穴が見えるようにします。
3. 上下の取付具の取付穴を使って、ネジで直接パネル等に取り付けます。

推奨締付トルク: 0.3 N・m



ネジは、M3 サイズで取付場所に合った長さのものを、お客様で用意してください。



4. 配 線

本章では、配線上の注意、端子配列などについて説明しています。

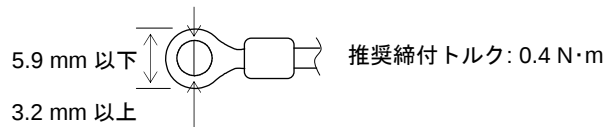
4.1 配線上の注意



警 告

- 感電防止および機器故障防止のため、すべての配線が終了するまで電源を ON にしないでください。また、本機器への通電前には配線が正しいことを必ず確認してください。
- 感電防止および機器故障防止のため、本機器や周辺装置の電源を OFF にしてから、接続および切り離しを行ってください。

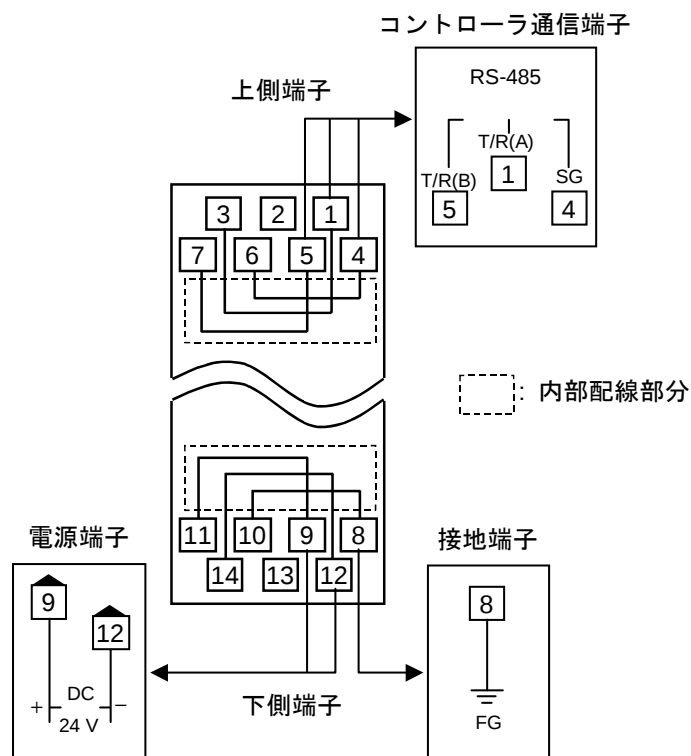
- 通信線はノイズ誘導の影響を避けるため、計器電源線、動力電源線、負荷線から離して配線してください。
- 計器電源は、動力電源からのノイズ影響を受けないように配線してください。ノイズの影響を受けやすい場合には、ノイズフィルタの使用を推奨します。
 - 線材はより合わせてください。より合わせのピッチが短いほどノイズに対して効果的です。
 - ノイズフィルタは必ず接地されているパネル等に取り付け、ノイズフィルタ出力側と電源端子の配線は最短で行ってください。
 - ノイズフィルタ出力側の配線にヒューズ、スイッチ等を取り付けると、フィルタとしての効果が悪くなりますので行わないでください。
- 電源供給線は、電圧降下の少ない電線をツイストしたうえで使用してください。
- 24 V 電源仕様の製品には、電源に SELV 回路 (安全を保障された電源) からの電源を供給してください。
- 最終用途機器には、適切な電源を供給してください。
 - 電源はエネルギー制限回路に適合 (最大電流 8 A) するもの
- 圧着端子はネジサイズ (M3) に合ったものを使用してください。



- 圧着端子などが隣の端子と接触しないように注意してください。

4.2 端子配列

端子配列を以下に示します。

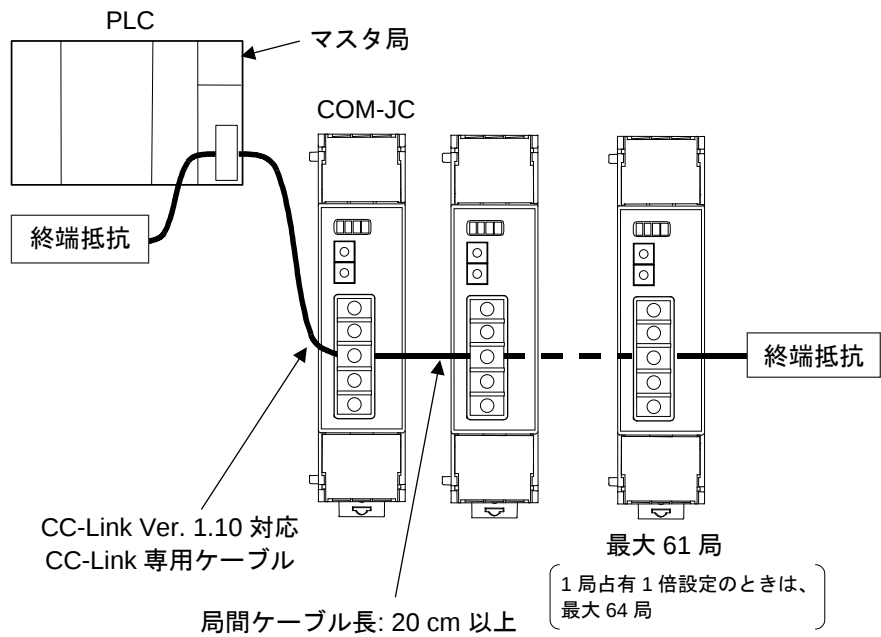


-  コントローラ通信端子 1、4、5 番は、内部で 3、6、7 番端子に接続されているので、いずれの端子でも使用できます。
-  接地、電源端子 8、9、12 番は、内部で 10、11、14 番端子に接続されているので、いずれの端子でも使用できます。
-  2 番と 13 番端子は不使用となります。

4.3 PLC との接続

■ 接続方法

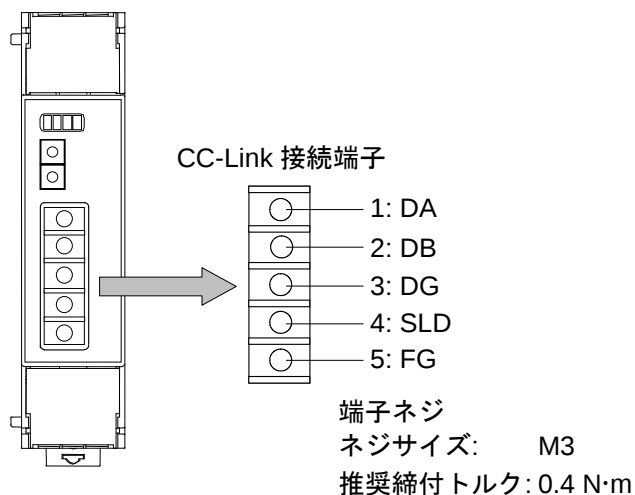
PLC (マスタ局) と COM-JC は CC-Link Ver.1.10 対応 CC-Link 専用ケーブルでマルチドロップ接続します。



● 通信速度とケーブル長 (CC-Link Ver. 1.10 対応 CC-Link 専用ケーブル使用時)

通信速度	局間ケーブル長	最大伝送距離 (ネットワーク最大長)
10 Mbps	20 cm 以上	100 m
5 Mbps		160 m
2.5 Mbps		400 m
625 kbps		900 m
156 kbps		1200 m

■ 端子番号と信号内容

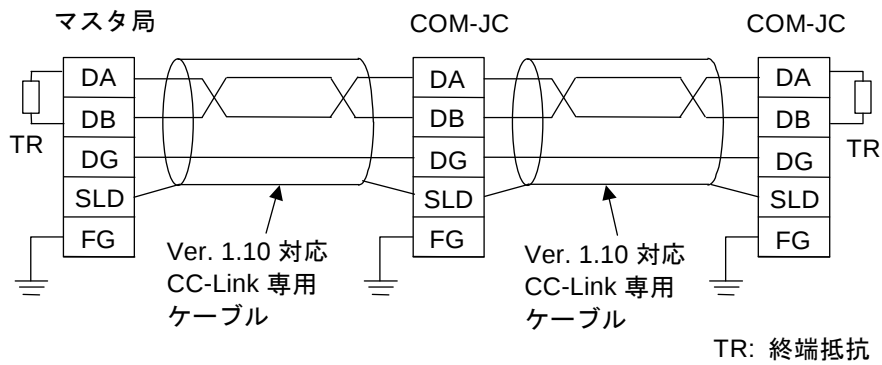


端子番号	信 号 名	記 号	ケーブル色
1	データ A	DA	青
2	データ B	DB	白
3	データグラウンド	DG	黄
4	シールド	SLD	接地線 (シールド)
5	フレームグラウンド	FG	—

-  CC-Link 接続端子は着脱不可の端子台のため、オンライン着脱はできません。本機器を交換する場合は、リンクをオフラインにしてください。また、端子番号 5 の FG (フレームグラウンド) 端子は、あくまでも CC-Link 機能上の FG (フレームグラウンド) であり、本機器全体のものではありません。
-  CC-Link Ver. 1.10 対応 CC-Link 専用ケーブルのシールド線は、各コントローラの SLD 端子および FG 端子を経由して、両端を D 種 (旧第 3 種) 接地してください。なお、SLD 端子と FG 端子は、内部で接続されています。
-  接地線は他の機器と共用しないでください。また、接地線は 2.0 mm² 以上の線材を使用してください。
-  ケーブルの仕様、接続方法および取り扱いメーカーについては、CC-Link 協会のホームページを参照してください。
ホームページアドレス: <http://www.cc-link.org/>

■ 接続図

- 📖 CC-Link では、終端抵抗をネットワークの両端に取り付ける必要があります。
終端抵抗は DA-DB 端子間に接続します。
終端抵抗の仕様: $110\ \Omega \pm 5\%$ $1/2\ W$



- 📖 CC-Link Ver. 1.10 対応 CC-Link 専用ケーブルはお客様で用意してください。

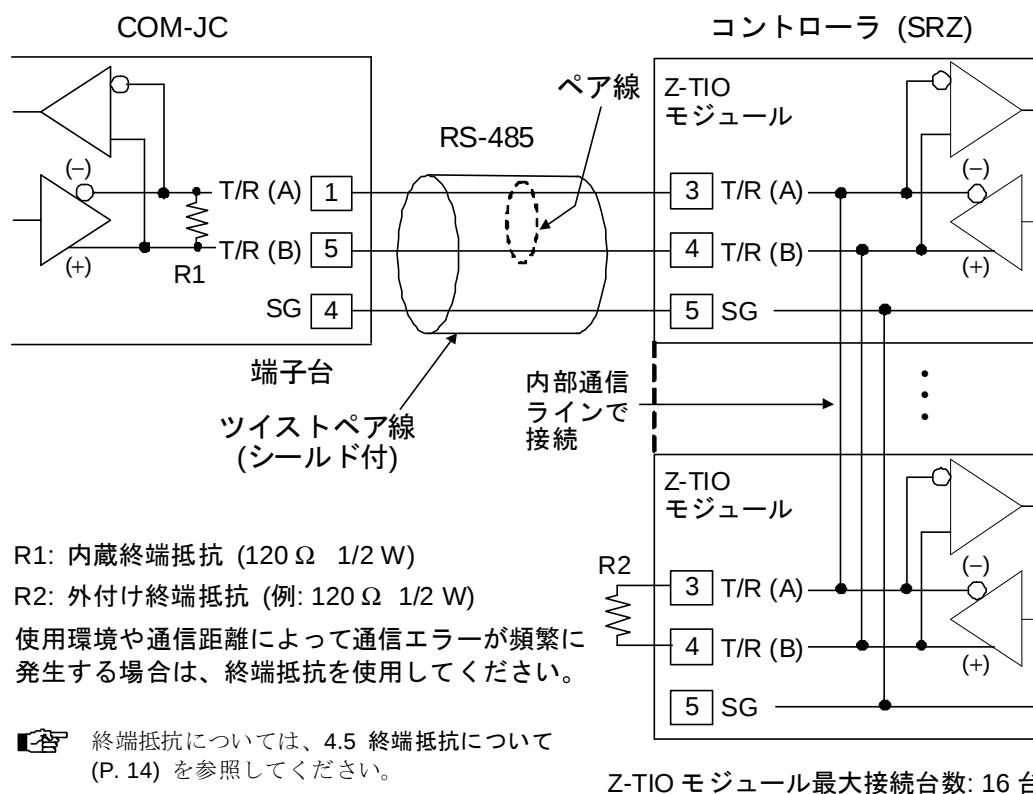
4.4 コントローラとの接続

COM-JC とコントローラ (SRZ) は、以下のように配線してください。

■ Z-TIO モジュール、Z-DIO モジュール通信端子番号と信号内容

端子番号	信号名	記 号
3	送受信データ	T/R (A)
4	送受信データ	T/R (B)
5	信号用接地	SG

■ 配線方法



SRZ の最大接続台数は、他モジュール (Z-DIO) を含めて全体で 31 台です。
(COM-JC と接続可能なモジュール種類: Z-TIO-A、Z-TIO-B、Z-DIO-A)



通信ケーブルおよび外付け終端抵抗はお客様で用意してください。



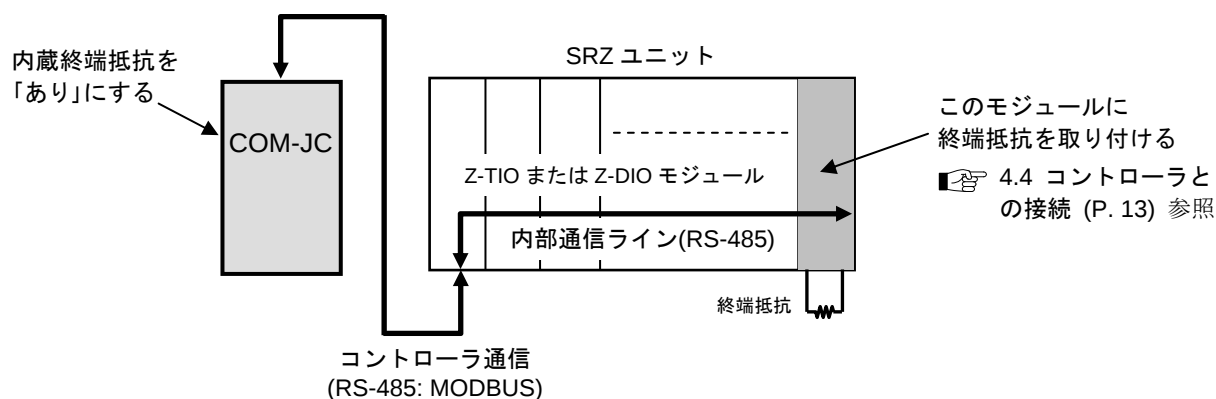
COM-JC 内部にある終端抵抗の有無はスイッチで設定できます。(出荷時: 終端抵抗あり)

4.5 終端抵抗について

使用環境や通信距離によって通信エラーが頻繁に発生する場合は、COM-JC とコントローラの両方に終端抵抗を取り付けてください。以下は、コントローラ通信 (RS-485) に終端抵抗を取り付ける場合の設定位置および方法について説明しています。

■ 設定位置

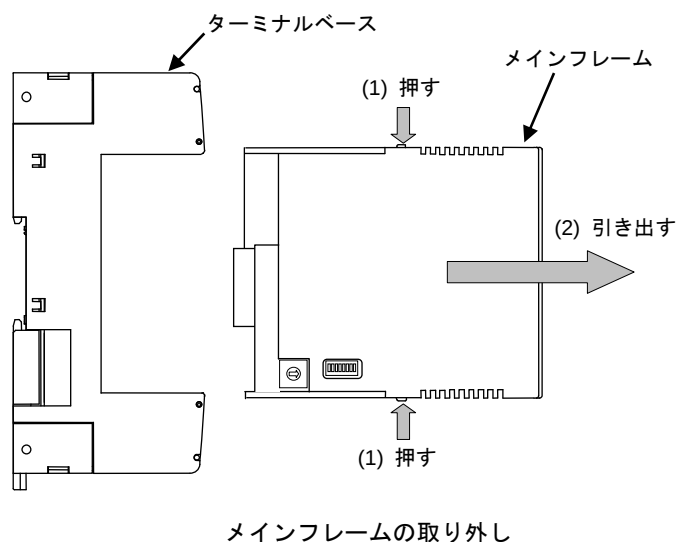
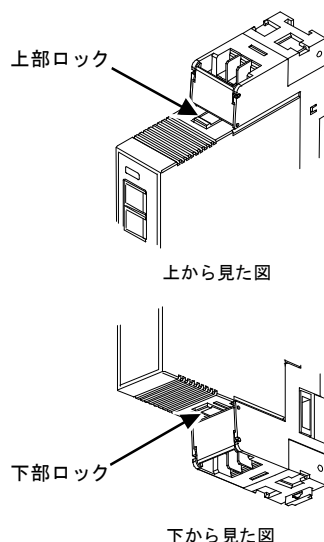
COM-JC を通信ラインの一番端に接続した場合、COM-JC および COM-JC から最も離れた位置にあるコントローラに対して終端抵抗を取り付けます。



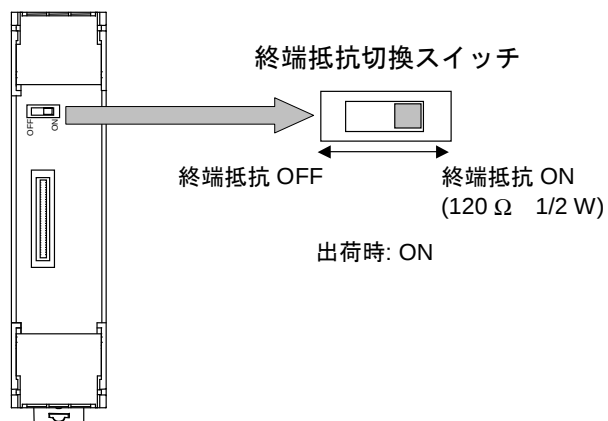
■ 設定方法

COM-JC は内部に終端抵抗有無の切換スイッチがあるので、終端抵抗を外付けにする必要はありません。COM-JC は「終端抵抗あり」で出荷されています。

1. 電源を OFF にします。
電源 ON 状態で、メインフレームをターミナルベースから引き離さないでください。機器故障の原因となります。
2. メインフレームの上下にあるロック部分を押しながら (1)、メインフレームを手前に引き出して (2) ターミナルベースから切り離します。

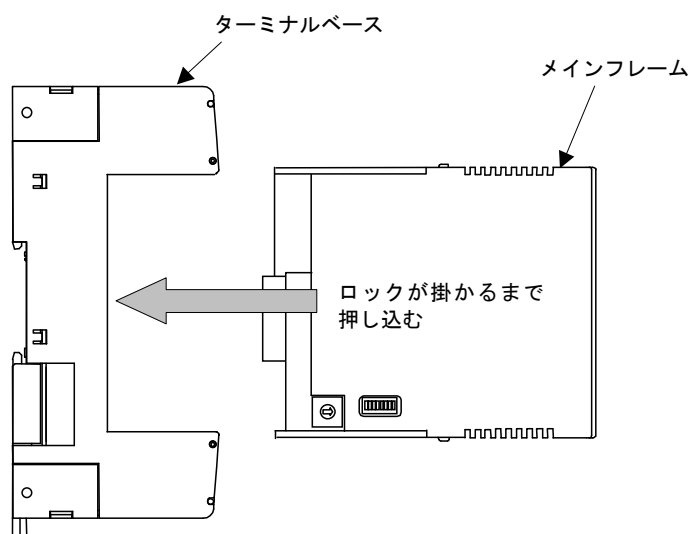


3. ターミナルベース内にある終端抵抗切換スイッチを ON にします。
COM-JC は「ON: 終端抵抗あり」で出荷されています。



メインフレームを外した状態のターミナルベース

4. 切り離したメインフレームをターミナルベースへ、しっかりロックが掛かるまで押し込みます。



メインフレームの取付

5. 設 定



警 告

- 感電防止および機器故障防止のため、必ず電源を OFF にしてからスイッチを設定してください。
- 感電防止および機器故障防止のため、本書で指示した箇所以外は、絶対にふれないでください。

注 意

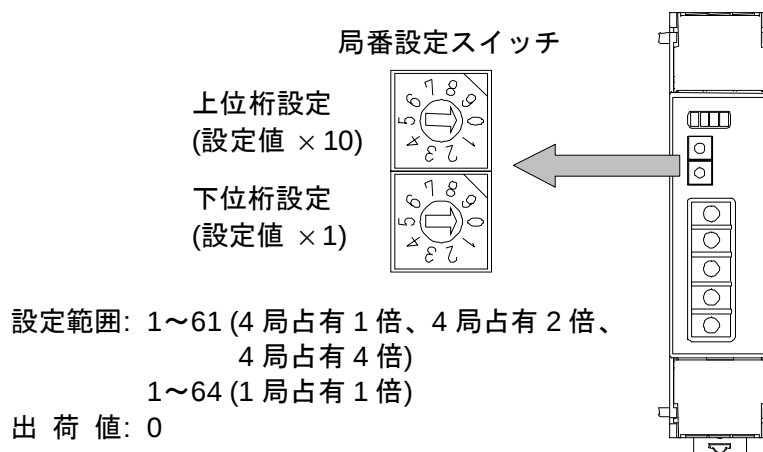
電源 ON 状態で、メインフレームをターミナルベースから引き抜かないでください。機器故障の原因となります。

5.1 局番設定

CC-Link の局番を設定します。設定は小型のマイナスドライバを使用してください。



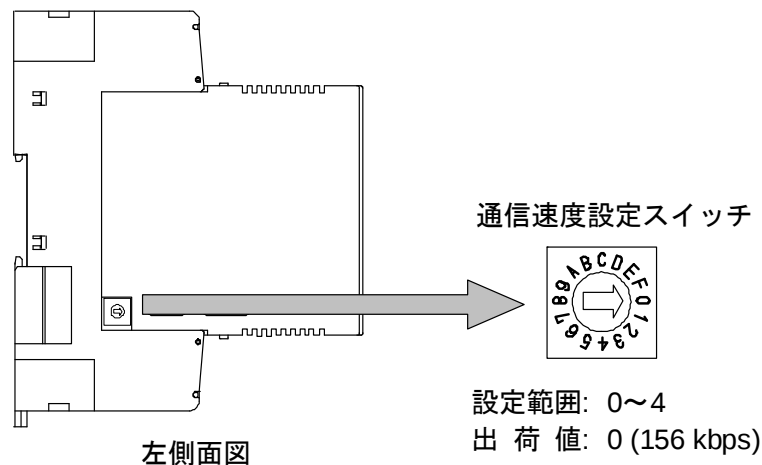
設定範囲以外に設定した場合、COM-JC は FAIL 状態になります。



5.2 通信速度設定

本体左側面のロータリースwitchで、CC-Link の通信速度を設定します。設定は小型のマイナスドライバーを使用してください。

 設定範囲以外に設定した場合、COM-JC は FAIL 状態になります。

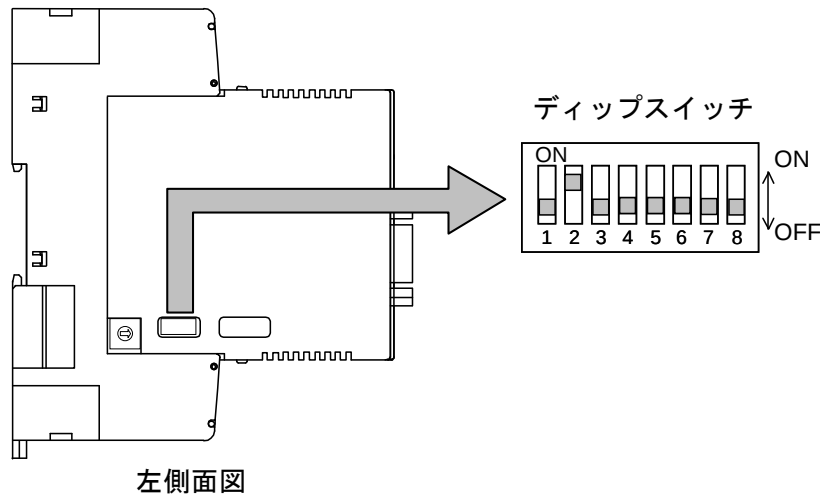


- 通信速度と最大伝送距離 [CC-Link Ver. 1.10 対応 CC-Link 専用ケーブル使用時]

通信速度設定	通信速度	最大伝送距離 (ネットワーク最大長)
0	156 kbps	1200 m
1	625 kbps	900 m
2	2.5 Mbps	400 m
3	5 Mbps	160 m
4	10 Mbps	100 m

5.3 占有局数／拡張サイクリックとコントローラ通信速度設定

本体左側面のディップスイッチで、占有局数／拡張サイクリックの設定およびコントローラ通信の速度を設定します。



1	2	コントローラ通信速度
OFF	OFF	38400 bps
ON	OFF	9600 bps
OFF	ON	19200 bps
ON	ON	38400 bps

出荷値: 19200 bps

3	4	5	占有局数／拡張サイクリック
OFF	OFF	OFF	4 局占有 1 倍 (8 チャンネル割付)
ON	OFF	OFF	4 局占有 1 倍 (16 チャンネル割付)
OFF	ON	OFF	4 局占有 2 倍 (16 チャンネル割付)
ON	ON	OFF	4 局占有 2 倍 (32 チャンネル割付)
OFF	OFF	ON	1 局占有 1 倍 (1 チャンネル割付)
ON	OFF	ON	1 局占有 1 倍 (2 チャンネル割付)
OFF	ON	ON	4 局占有 4 倍 (32 チャンネル割付)
ON	ON	ON	4 局占有 4 倍 (64 チャンネル割付)

出荷値: 4 局占有 1 倍 (8 チャンネル割付)

-  COM-JC の占有局数／拡張サイクリックの設定内容によって、CC-Link バージョンが異なります。マスタ機器 (PLC) の CC-Link バージョンを以下のように合わせてください。
- 1 局占有 1 倍／4 局占有 1 倍の場合: CC-Link Ver. 1.10
 - 4 局占有 2 倍／4 局占有 4 倍の場合: CC-Link Ver. 2.00

6	7	8	
OFF	OFF	OFF	固定

5.4 コントローラ設定

[コントローラ通信条件]

- モジュールアドレス (コントローラアドレス):

1～99



Z-TIO モジュールの場合、設定したアドレスに「1」を加えた値が実際のプログラムで使用されるアドレス (モジュールアドレス) です。

Z-DIO モジュールの場合、設定したアドレスに「17」を加えた値が実際のプログラムで使用されるアドレス (モジュールアドレス) です。

- 通信プロトコル: MODBUS-RTU
- 通信速度: 9600 bps、19200 bps、38400 bps



通信速度は、COM-JC のコントローラ通信速度に合わせてください。
COM-JC のコントローラ通信速度は、ディップスイッチで設定します。
(P. 18 参照)

- データビット構成: データ 8 ビット、パリティビットなし、ストップ 1 ビット

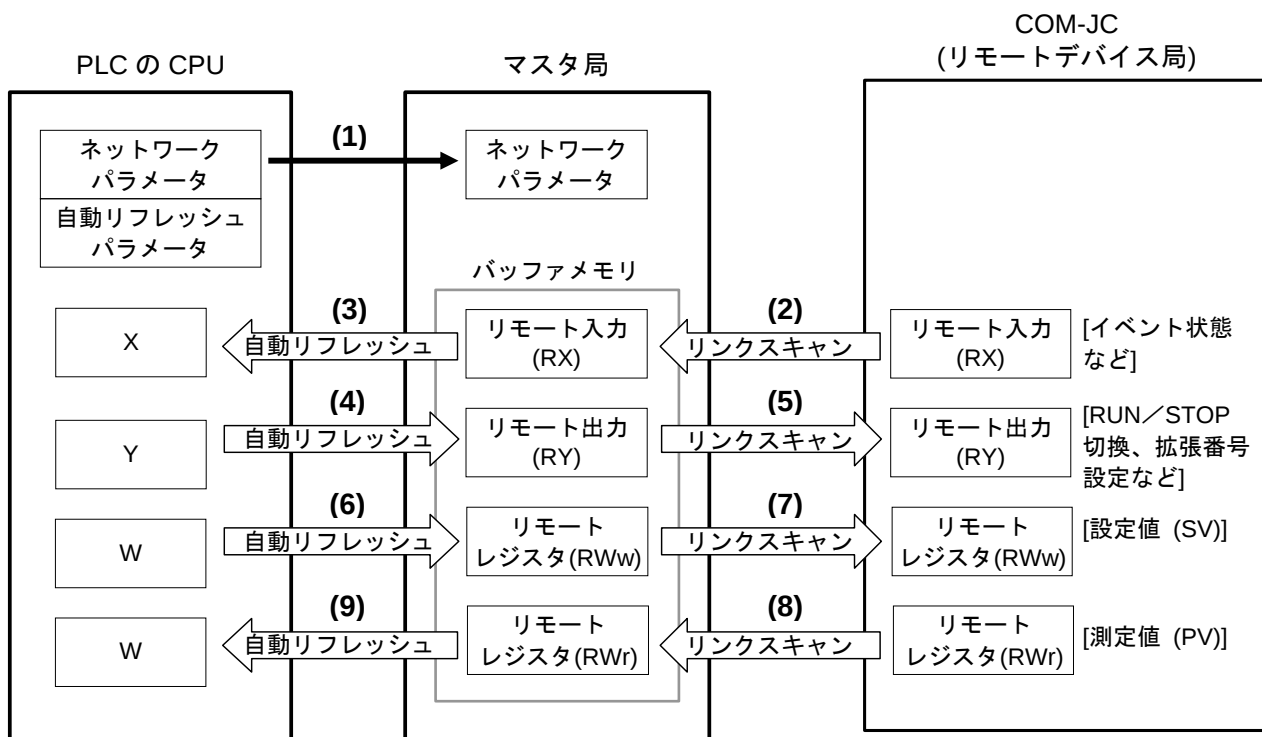
設定方法は、Z-TIO ホスト通信簡易取扱説明書 (IMS0T02-J□) または Z-DIO 取扱説明書 (IMS01T03-J□) を参照してください。

6. CC-Link 通信について

6.1 マスタ局と COM-JC (リモートデバイス局) の交信

リモートデバイス局である COM-JC は、リモート入力 (RX)、リモート出力 (RY) およびリモートレジスタ (RWw、RWr) を扱うことができます。

マスタ局と COM-JC (リモートデバイス局) の交信概略



- (1) シーケンサシステムの電源を ON すると、シーケンサ CPU 内のネットワークパラメータがマスタ局に転送され、自動的に CC-Link システムが起動されます。
- (2) COM-JC (リモートデバイス局) のリモート入力 (RX) が、自動的に (リンクスキャンごと) に、マスタ局のバッファメモリ「リモート入力 (RX)」へ格納されます。
- (3) バッファメモリ「リモート入力 (RX)」に格納されている入力状態が、自動リフレッシュパラメータで設定した CPU デバイスに格納されます。
- (4) 自動リフレッシュパラメータで設定した CPU デバイスの ON/OFF 情報が、バッファメモリ「リモート出力 (RY)」へ格納されます。
- (5) バッファメモリ「リモート出力 (RY)」に格納されている出力状態により、自動的に (リンクスキャンごと) に COM-JC (リモートデバイス局) のリモート出力 (RY) が ON/OFF されます。

[データリンクを起動]

[リモート入力]

[リモート出力]

-
- | | |
|---|---|
| <p>(6) 自動リフレッシュパラメータで設定した CPU デバイスの送信データが、バッファメモリ「リモートレジスタ (RW_w)」へ格納されます。</p> <p>(7) バッファメモリ「リモートレジスタ (RW_w)」に格納されているデータが、自動的に COM-JC (リモートデバイス局) のリモートレジスタ (RW_w) へ送信されます。</p> <p>(8) COM-JC (リモートデバイス局) のリモートレジスタ (RW_r) のデータが、自動的にマスタ局のバッファメモリ「リモートレジスタ (RW_r)」へ格納されます。</p> <p>(9) バッファメモリ「リモートレジスタ (RW_r)」に格納されている、COM-JC (リモートデバイス局) のリモートレジスタ (RW_r) のデータが、自動リフレッシュパラメータで設定した CPU デバイスに格納されます。</p> | <p>[リモートレジスタ (RW_w) への書込み]</p>

<p>[リモートレジスタ (RW_r) からの読出し]</p> |
|---|---|

 マスタ局 (PLC) が STOP 状態の場合は、リモート出力 (RY)、リモートレジスタ (RW_w) への書き込みが本機器に反映されません。

 交信についての詳細は、PLC の取扱説明書を参照してください。

6.2 CC-Link フラグ操作

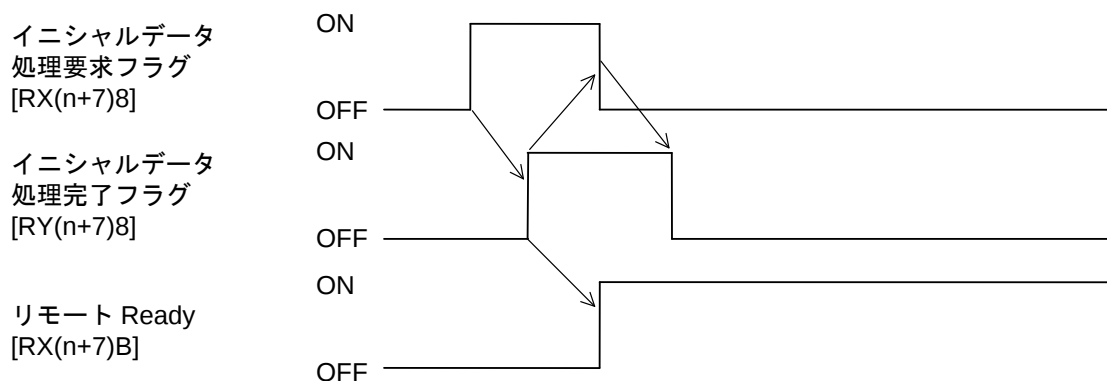
リモート入出力やリモートレジスタのフラグ操作を示します。

[例] 占有局数／拡張サイクリック設定が、4局占有1倍設定の場合

■ 電源 ON 時、イニシャル要求処理

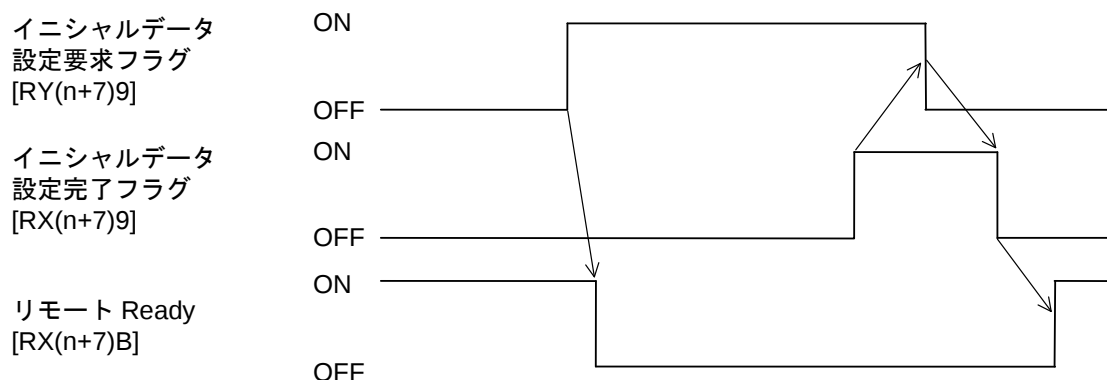
● リモートデバイス局 (COM-JC) からイニシャル処理要求:

電源 ON 時、COM-JC のイニシャルが終了すると、イニシャルデータ処理要求フラグ $[RX(n+7)8]$ が ON になります。これを受けてイニシャルデータ処理完了フラグ $[RY(n+7)8]$ を ON にしてください。COM-JC がレディ状態になると、リモート Ready $[RX(n+7)B]$ が ON になります。



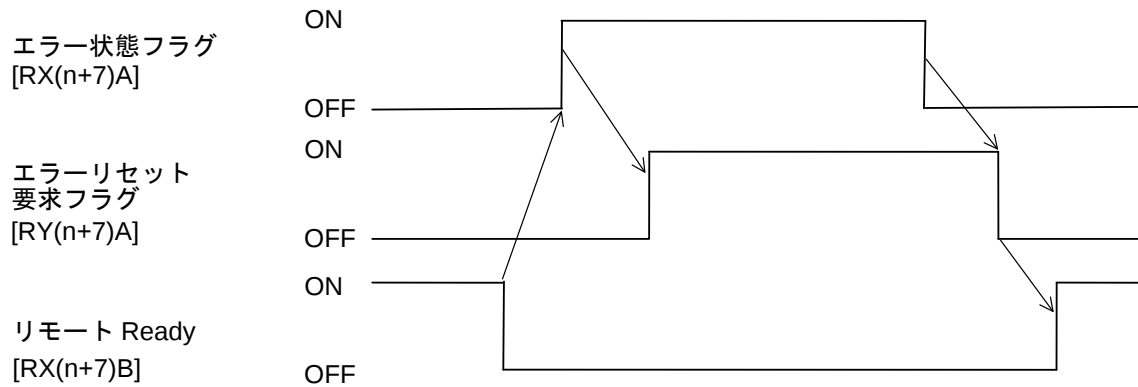
● マスタ局 (PLC) からイニシャル設定要求:

マスタ局から COM-JC へのイニシャル設定要求です。特にイニシャルデータはないため、処理の必要はありません。



■ エラーフラグ、エラーリセット処理

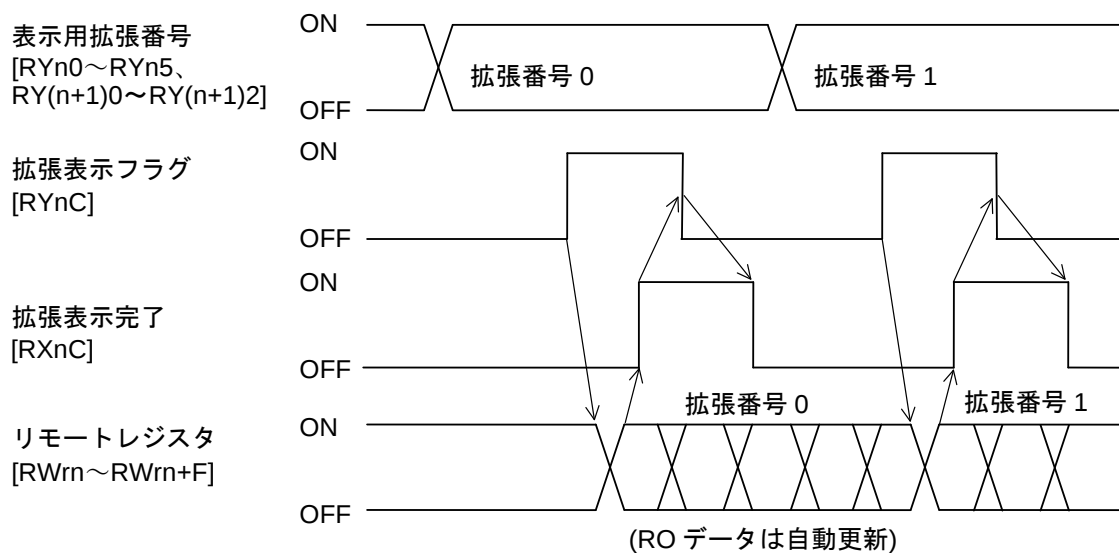
エラー状態フラグ [RX(n+7)A] が ON の時にエラーリセット要求フラグ [RY(n+7)A] を ON にすると、エラー状態フラグの履歴がクリアされて、[RX(n+7)A] が OFF になります。



■ 表示用拡張番号の切替処理

拡張表示用リモートレジスタの内容を切り換えます。

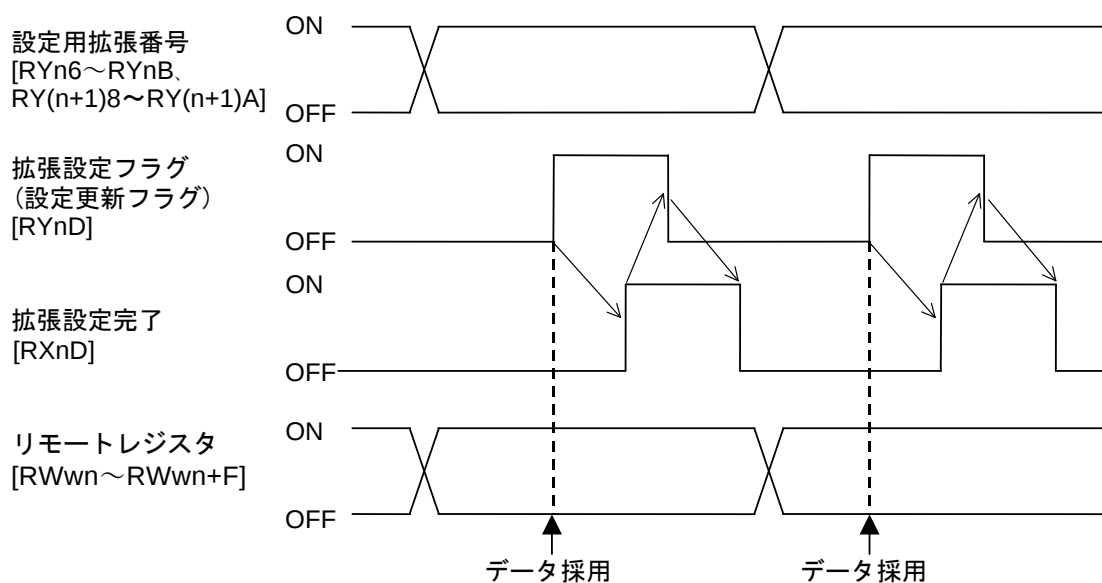
表示用拡張番号 [RYn0~RYn5、RY(n+1)0~RY(n+1)2] を設定後、拡張表示フラグ [RYnC] を ON にします。リモートレジスタ [RWm~RWm+F] のデータ表示が完了して、拡張表示完了 [RXnC] が ON になったことを確認してから、拡張表示フラグ [RYnC] を OFF にします。拡張表示フラグ [RYnC] が OFF になると、拡張表示完了 [RXnC] が OFF になります。



■ 設定用拡張番号の切替処理

拡張設定用リモートレジスタの内容を切り換え、設定値を変更します。

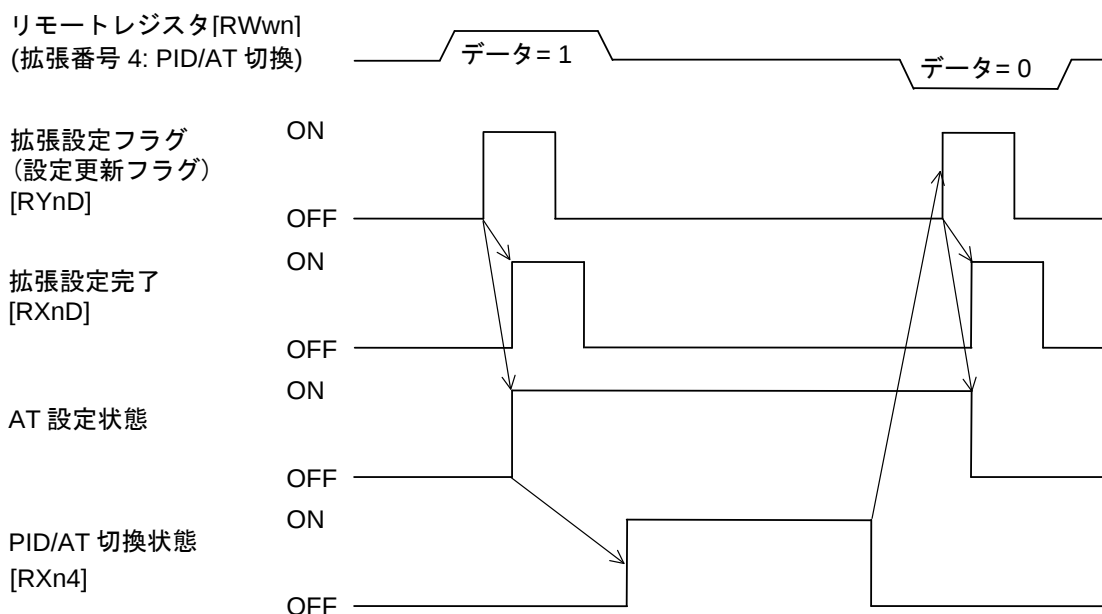
設定用拡張番号 [RYn6~RYnB, RY(n+1)8~RY(n+1)A] を設定後、拡張設定フラグ (設定更新フラグ) [RYnD] を ON にします。リモートレジスタ [RWwn~RWwn+F] の内容が設定完了して、拡張設定完了 [RXnD] が ON になったことを確認してから、拡張設定フラグ (設定更新フラグ) [RYnD] を OFF にします。拡張設定フラグ (設定更新フラグ) [RYnD] が OFF になると、拡張設定完了 [RXnD] が OFF になります。



占有局数および拡張サイクルに関係なく、リモートレジスタ (RWw) に固定で割り付けられている「設定値 (SV)」を変更する場合も、上記の処理が必要です。

■ AT 起動方法

AT の実行を指令します。



6.3 数値データの扱いについて

PLC との送受信で使用するデータの数値には、小数点なしの場合、小数点ありの場合、およびマイナスの場合があります。

● 小数点なしの場合

小数点がない場合はそのままの値になります。

ただし、警報状態等の状態を表す項目の場合、その状態がオンの場合は 1、オフの場合は 0 となります。

[例]

温度入力の信号線が断線し、バーンアウト状態となった

→ 拡張番号 63 (総合イベント状態) の読み取り値: 1 (16 進数: 0001H)

● 小数点ありの場合

数値に小数点がある場合は、小数点が省略されます。

[例]

コントローラ (モジュールアドレス 1) の測定値 (PV) が 120.5 °C のとき

→ リモートレジスタ (RWm) [モジュールアドレス 1 の測定値 (PV)] の読み取り値:

1205 (16 進数: 04B5H)

→ 拡張番号 0 [測定値 (PV)] の読み取り値: 1205 (16 進数: 04B5H)

● マイナスの場合

数値がマイナスの場合、2 の補数表現でマイナスが表されます。

すなわち、16 進数の 10000H からそのマイナス値を引いた値となります。

[例]

コントローラ (モジュールアドレス 1) の測定値 (PV) が -2.5 °C のとき

→ リモートレジスタ (RWm) [モジュールアドレス 1 の測定値 (PV)] の読み取り値:

16 進数: FFE7H ($10000H - 25 = 10000H - 19H = FFE7H$)

→ 拡張番号 0 [測定値 (PV)] の読み取り値:

16 進数: FFE7H ($10000H - 25 = 10000H - 19H = FFE7H$)

 不使用項目の読み出しデータは、0 となります。

 不使用項目へのデータ書き込みはエラーになりません。ただし、データは書き込まれません。

6.4 モジュールアドレスと CC-Link 割付チャンネル数

■ Z-TIO モジュール

- モジュールアドレス設定範囲: 1～16
- COM-JC と接続するときの 1 モジュールあたりの割付チャンネル数: 4 チャンネル
- CC-Link 割付チャンネル数ごとの最大使用可能モジュール数
 - 1 局占有 1 倍 (1 チャンネル割付、2 チャンネル割付): 1 モジュール
 - 4 局占有 1 倍 (8 チャンネル割付): 2 モジュール
 - 4 局占有 1 倍、4 局占有 2 倍 (16 チャンネル割付): 4 モジュール
 - 4 局占有 2 倍、4 局占有 4 倍 (32 チャンネル割付): 8 モジュール
 - 4 局占有 4 倍 (64 チャンネル割付): 16 モジュール
- 以下の表は、モジュールアドレスを 1 から連続した数字で設定した場合のチャンネル番号と、各モジュールアドレスに対する設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の関係を示しています。

モジュールアドレス		1	2	3	4	5	6	7	8		16
チャンネル番号		CH1 CH2 CH3 CH4	CH5 CH6 CH7 CH8	CH9 CH10 CH11 CH12	CH13 CH14 CH15 CH16	CH17 CH18 CH19 CH20	CH21 CH22 CH23 CH24	CH25 CH26 CH27 CH28	CH29 CH30 CH31 CH32		CH61 CH62 CH63 CH64
CC-Link 割付チャンネル数設定	4 局占有 1 倍設定	8 チャンネル割付	A		—	—	—	—	—	—	—
		16 チャンネル割付	A, B		B		—	—	—	—	—
	4 局占有 2 倍設定	16 チャンネル割付	A, B		B		—	—	—	—	—
		32 チャンネル割付	A, B, C		B, C		C		—	—	—
	4 局占有 4 倍設定	32 チャンネル割付	A, B, C		B, C		C		—	—	—
		64 チャンネル割付	A, B, C, D		B, C, D		C, D		D		—

A: モジュールアドレスが 1 および 2 (CH8 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域

B: モジュールアドレスが 1～4 (CH16 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域

C: モジュールアドレスが 1～8 (CH32 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域

D: モジュールアドレスが 1～16 (CH64 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域

例えば、Z-TIO モジュール (4 チャンネルタイプ) を 3 台連結している場合、モジュールアドレスが 1, 2, 3 ならば、上記表の B 領域 (4 局占有 1 倍設定の 16 チャンネル割付以上) にある CC-Link 割付チャンネル数が設定可能です。

 1 局占有 1 倍の場合、CC-Link 割付チャンネル数は 1 チャンネルまたは 2 チャンネルなので、モジュールアドレスが「1」のときの CH1, CH2 のみ使用でき、CH3, CH4 のデータは扱えません。したがって、1 局占有 1 倍を使用する場合は注意が必要です。

 モジュールアドレスを自由に設定した場合、1 モジュール目のチャンネル番号が CH1～CH4 になります。2 モジュール目のアドレスが 1 モジュール目のアドレスと連続していなくても、チャンネル番号は連続します。

例: Z-TIO モジュール (4 チャンネルタイプ) を 2 台連結している場合、モジュールアドレスが 3 と 6 ならば、モジュールアドレス 3 のチャンネル番号は CH1～CH4、モジュールアドレス 6 のチャンネル番号は CH5～CH8 になります。またこの場合、モジュールを 2 台使用しているため、4 局占有 1 倍設定 (8 チャンネル割付) 以上の CC-Link 割付チャンネル数が設定可能です。

 占有局数／拡張サイクリックと CC-Link 割付チャンネル数はディップスイッチで設定します。設定方法は 5.3 占有局数／拡張サイクリックとコントローラ通信速度設定 (P. 18) を参照してください。

■ Z-DIO モジュール

- モジュールアドレス設定範囲: 17～32
- COM-JC と接続するときの 1 モジュールあたりの割付チャンネル数: 8 チャンネル
- CC-Link 割付チャンネル数ごとの最大使用可能モジュール数
 - 1 局占有 1 倍 (1 チャンネル割付、2 チャンネル割付)、4 局占有 1 倍 (8 チャンネル割付): 1 モジュール
 - 4 局占有 1 倍、4 局占有 2 倍 (16 チャンネル割付): 2 モジュール
 - 4 局占有 2 倍、4 局占有 4 倍 (32 チャンネル割付): 4 モジュール
 - 4 局占有 4 倍 (64 チャンネル割付): 8 モジュール
- 以下の表は、モジュールアドレスを 17 から連続した数字で設定した場合のチャンネル番号と、各モジュールアドレスに対する設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の関係を示しています。
モジュールアドレスを 17 から連続した数字で設定した場合、実質的に使用可能なモジュールアドレスは 17～24 となります。(CC-Link 割付チャンネル数が最大 64 チャンネルのため)

モジュールアドレス		17	18	19	20	21	22	23	24	……	32
チャンネル番号		CH1 CH2 CH3 CH4 CH5 CH6 CH7 CH8	CH9 CH10 CH11 CH12 CH13 CH14 CH15 CH16	CH17 CH18 CH19 CH20 CH21 CH22 CH23 CH24	CH25 CH26 CH27 CH28 CH29 CH30 CH31 CH32	CH33 CH34 CH35 CH36 CH37 CH38 CH39 CH40	CH41 CH42 CH43 CH44 CH45 CH46 CH47 CH48	CH49 CH50 CH51 CH52 CH53 CH54 CH55 CH56	CH57 CH58 CH59 CH60 CH61 CH62 CH63 CH64	……	CH121 CH122 CH123 CH124 CH125 CH126 CH127 CH128
CC-Link 割付チャンネル 数設定	4 局占有 1 倍設定	8 チャンネル割付	A	—	—	—	—	—	—	—	—
		16 チャンネル割付	A,B	B	—	—	—	—	—	—	—
	4 局占有 2 倍設定	16 チャンネル割付	A,B,C	B,C	C	—	—	—	—	—	—
		32 チャンネル割付				—	—	—	—	—	—
	4 局占有 4 倍設定	32 チャンネル割付	A,B,C,D	B,C,D	C, D	—	—	—	—	—	—
		64 チャンネル割付				D				—	—

- A: モジュールアドレスが 17 (CH8 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域
 B: モジュールアドレスが 17 および 18 (CH16 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域
 C: モジュールアドレスが 17～20 (CH32 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域
 D: モジュールアドレスが 17～24 (CH64 まで) の場合に設定可能な CC-Link 割付チャンネル数の領域

例えば、Z-DIO モジュールを 2 台連結している場合、モジュールアドレスが 17 と 18 ならば、上記表の B 領域 (4 局占有 1 倍設定の 16 チャンネル割付以上) にある CC-Link 割付チャンネル数が設定可能です。

-  1 局占有 1 倍の場合、CC-Link 割付チャンネル数は 1 チャンネルまたは 2 チャンネルなので、モジュールアドレスが「17」のときの CH1, CH2 のみ使用でき、CH3～CH8 のデータは扱えません。したがって、1 局占有 1 倍を使用する場合は注意が必要です。
-  モジュールアドレスを自由に設定した場合、1 モジュール目のチャンネル番号が CH1～CH8 になります。2 モジュール目のアドレスが 1 モジュール目のアドレスと連続していなくても、チャンネル番号は連続します。
-  占有局数／拡張サイクリックと CC-Link 割付チャンネル数はディップスイッチで設定します。設定方法は 5.3 占有局数／拡張サイクリックとコントローラ通信速度設定 (P. 18) を参照してください。

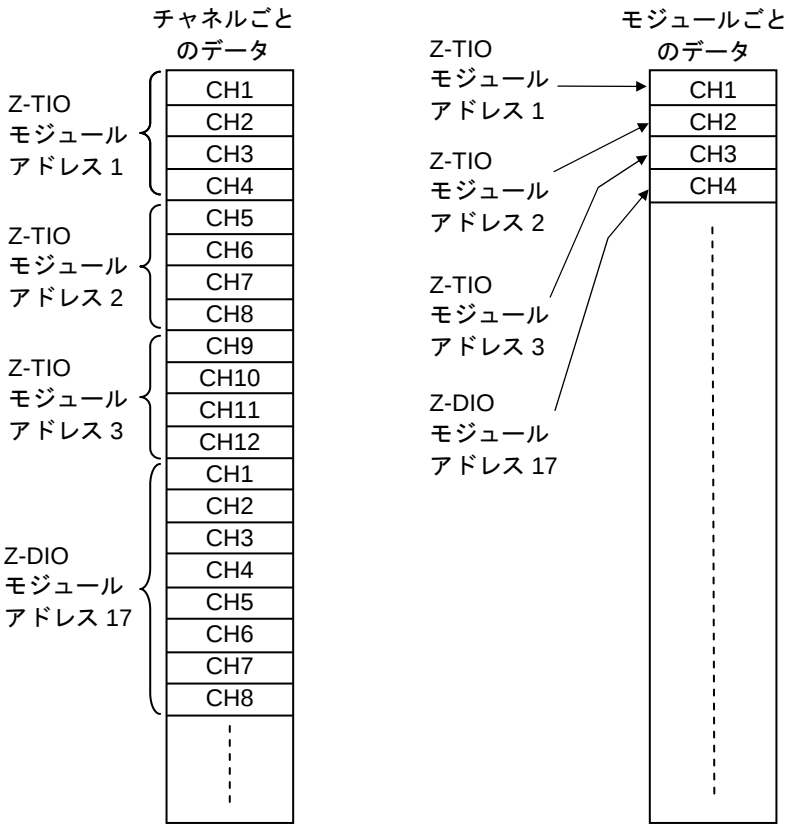
■ データ種類の違いによるチャンネル数

データの種類によって使用するチャンネル数が異なります。

- Z-TIO モジュール (4 チャンネルタイプ) の場合、チャンネルごとのデータのときは 4 チャンネル分を使用し、モジュールごとのデータのときは 1 チャンネル分を使用します。
- Z-DIO モジュールの場合、チャンネルごとのデータのときは 8 チャンネル分を使用し、モジュールごとのデータのときは 1 チャンネル分を使用します。

例 1 Z-TIO モジュール (4 チャンネルタイプ) が 16 台接続されている場合
チャンネルごとのデータ: 64 チャンネル使用
モジュールごとのデータ: 16 チャンネル使用

例 2 Z-TIO モジュール (4 チャンネルタイプ) 3 台と Z-DIO モジュール 1 台を接続した場合の使用チャンネルは以下ようになります。



7. 通信データ一覧

7.1 リモート入出力一覧

リモート入力 (RX) とリモート出力 (RY) は、ON/OFF 情報です。
一覧表中の「n」は、局番設定によってマスタ局に付けられたアドレスです。

■ 占有局数／拡張サイクリック設定が同じ場合

次の計算式で n を算出します。ただし、計算式は当社 COM-JC のみでネットワークを構成し、すべての占有局数／拡張サイクリック設定が同じ設定の場合です。

占有局数／拡張サイクリック設定	計算式
1 局占有 1 倍設定	$n = (\text{局番} * -1) \times 2$
4 局占有 1 倍設定	$n = (\text{局番} * -1) \times 2$
4 局占有 2 倍設定	$n = (\text{局番} * -1) \times 3.5$
4 局占有 4 倍設定	$n = (\text{局番} * -1) \times 7$

* 1 局占有のときの局番: 1~64 (1 つずつ設定可能)

4 局占有のときの局番: 1~61 (1 つの局番で 4 局分を占有するため、1、5、9、...61 と 4 つずつ間をあけた数値のみ設定可能)

計算結果は 10 進数なので、一覧表中の n に代入する前に 16 進数に変換します。

[例] COM-JC の設定が、4 局占有 1 倍設定で、局番 5 の場合

$$n = (5 - 1) \times 2 = 8 \text{ (10 進数)} \rightarrow 8 \text{ (16 進数)}$$

局番 5 の場合: リモート入力 $RXn0 \sim RX(n+7) F \rightarrow RX80 \sim RXFF$

リモート出力 $RYn0 \sim RY(n+7) F \rightarrow RY80 \sim RYFF$

■ 占有局数／拡張サイクリック設定が異なる場合

占有局数／拡張サイクリック設定が異なる COM-JC でネットワークが構成されている場合は、局番の小さい順に、自局より小さい局番の割り当てレジスタ数上位桁 (4 局占有 4 倍設定の場合は 1C) の合計を「n」に当てはめます。

占有局数／拡張サイクリック設定	割り当てレジスタ数
1 局占有 1 倍設定	20H (16 進数)
4 局占有 1 倍設定	80H (16 進数)
4 局占有 2 倍設定	E0H (16 進数)
4 局占有 4 倍設定	1C0H (16 進数)

[例] COM-JC が 3 台で構成されている場合に、以下のような局番および占有局数／拡張サイクリック設定のとき、各 COM-JC の「n」を算出します。

1 台目 [局番 1]: 4 局占有 2 倍設定

$n = 0$ (自局より小さい局番はないので 0)

リモート入力: $RXn0 \sim RX(n+D) F \rightarrow RX00 \sim RXDF$

リモート出力: $RYn0 \sim RY(n+D) F \rightarrow RY00 \sim RYDF$

2 台目 [局番 5]: 1 局占有 1 倍設定

$n = E$ (局番 1 の割り当てレジスタ数 E0H の上位桁)

リモート入力: $RXn0 \sim RX(n+1) F \rightarrow RXE0 \sim RXFF$

リモート出力: $RYn0 \sim RY(n+1) F \rightarrow RYE0 \sim RYFF$

3 台目 [局番 6]: 4 局占有 1 倍設定

$n = E + 2 = 10$ (局番 1 と局番 5 の割り当てレジスタ数 E0H と 20H の上位桁の合計)

リモート入力: $RXn0 \sim RX(n+7) F \rightarrow RX100 \sim RX17F$

リモート出力: $RYn0 \sim RY(n+7) F \rightarrow RY100 \sim RY17F$

7.1.1 1局占有1倍設定

■ リモート入カ一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 32 ビット

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RXn0	チャンネル 1	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn1		イベント 2 状態		—
RXn2		バーンアウト状態		—
RXn3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXn5	チャンネル 2	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn6		イベント 2 状態		—
RXn7		バーンアウト状態		—
RXn8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXnA	不使用		—	—
RXnB				—
RXnC	拡張表示完了		0: OFF 1: ON	—
RXnD	拡張設定完了			—
RXnE	不使用		—	—
RXnF	ハードエラーフラグ		0: OFF 1: ON ハードエラーフラグ ON 条件 ・ ハードウェアエラー ・ RAM リード／ライトエラー ・ スタックオーバーフロー ・ メモリバックアップエラー ・ 構成エラー	—
RX(n+1)0 ⋮ RX(n+1)7	予約		—	—
RX(n+1)8	イニシャルデータ処理要求フラグ		0: OFF 1: ON	—
RX(n+1)9	イニシャルデータ設定完了フラグ			—
RX(n+1)A	エラー状態フラグ		0: OFF 1: ON エラー状態フラグ ON 条件 ・ 通信エラー	—
RX(n+1)B	リモート Ready		0: 非 Ready 状態 1: Ready 状態	—
RX(n+1)C ⋮ RX(n+1)F	予約		—	—

■ リモート出力一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 32 ビット

アドレス		通信項目	データ範囲	出荷値
RYn0	Bit 0	表示用拡張番号設定	RYn0～RYn5 の ON/OFF で表示用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～63]	0
RYn1	Bit 1			
RYn2	Bit 2			
RYn3	Bit 3			
RYn4	Bit 4			
RYn5	Bit 5			
RYn6	Bit 0	設定用拡張番号設定	RYn6～RYnB の ON/OFF で設定用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～63]	0
RYn7	Bit 1			
RYn8	Bit 2			
RYn9	Bit 3			
RYnA	Bit 4			
RYnB	Bit 5			
RYnC	拡張表示フラグ		0: OFF 1: ON	0
RYnD	拡張設定フラグ (設定更新フラグ)			0
RYnE	不使用		—	—
RYnF	RUN/STOP 切換		RUN/STOP 切換の論理は型式によって変わります。 COM-JC*02-1 の場合 0: RUN (制御開始) 1: STOP (制御停止) COM-JC*02-2 の場合 0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始)	0
RY(n+1)0 ⋮ RY(n+1)7	予約		—	—
RY(n+1)8	イニシャルデータ処理完了フラグ		0: OFF 1: ON	0
RY(n+1)9	イニシャルデータ設定要求フラグ			0
RY(n+1)A	エラーリセット要求フラグ			0
RY(n+1)B ⋮ RY(n+1)F	予約		—	—

7.1.2 4局占有1倍設定

■ リモート入カ一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 128 ビット

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RXn0	チャンネル 1	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn1		イベント 2 状態		—
RXn2		バーンアウト状態		—
RXn3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXn5	チャンネル 2	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn6		イベント 2 状態		—
RXn7		バーンアウト状態		—
RXn8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXnA	不使用		—	—
RXnB				
RXnC	拡張表示完了		0: OFF	—
RXnD	拡張設定完了		1: ON	—
RXnE	不使用		—	—
RXnF	ハードエラーフラグ		0: OFF 1: ON ハードエラーフラグ ON 条件 ・ハードウェアエラー ・RAM リード/ライトエラー ・スタックオーバーフロー ・メモリバックアップエラー ・構成エラー	—
RX(n+1)0 ⋮ RX(n+1)F	不使用		—	—
RX(n+2)0	チャンネル 3	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)1		イベント 2 状態		—
RX(n+2)2		バーンアウト状態		—
RX(n+2)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+2)5	チャンネル 4	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)6		イベント 2 状態		—
RX(n+2)7		バーンアウト状態		—
RX(n+2)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+2)A	チャンネル 5	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)B		イベント 2 状態		—
RX(n+2)C		バーンアウト状態		—
RX(n+2)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+2)F	チャンネル 6	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)0		イベント 2 状態		—
RX(n+3)1		バーンアウト状態		—
RX(n+3)2		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)3		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)4	チャンネル 7	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)5		イベント 2 状態		—
RX(n+3)6		バーンアウト状態		—
RX(n+3)7		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)8		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)9	チャンネル 8	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)A		イベント 2 状態		—
RX(n+3)B		バーンアウト状態		—
RX(n+3)C		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)D		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)E RX(n+3)F	不使用		—	—
RX(n+4)0	チャンネル 9	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)1		イベント 2 状態		—
RX(n+4)2		バーンアウト状態		—
RX(n+4)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)5	チャンネル 10	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)6		イベント 2 状態		—
RX(n+4)7		バーンアウト状態		—
RX(n+4)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)A	チャンネル 11	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)B		イベント 2 状態		—
RX(n+4)C		バーンアウト状態		—
RX(n+4)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)F	チャンネル 12	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)0		イベント 2 状態		—
RX(n+5)1		バーンアウト状態		—
RX(n+5)2		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)3		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+5)4	チャンネル 13	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)5		イベント 2 状態		—
RX(n+5)6		バーンアウト状態		—
RX(n+5)7		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)8		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

7. 通信データ一覧

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+5)9	チャンネル 14	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)A		イベント 2 状態		—
RX(n+5)B		バーンアウト状態		—
RX(n+5)C		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)D		PID/AT 切換状態		—
RX(n+5)E	不使用		—	—
RX(n+5)F				
RX(n+6)0	チャンネル 15	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+6)1		イベント 2 状態		—
RX(n+6)2		バーンアウト状態		—
RX(n+6)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+6)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+6)5	チャンネル 16	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+6)6		イベント 2 状態		—
RX(n+6)7		バーンアウト状態		—
RX(n+6)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+6)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+6)A ⋮ RX(n+6)F	不使用		—	—
RX(n+7)0 ⋮ RX(n+7)7	予約		—	—
RX(n+7)8	イニシャルデータ処理要求フラグ		0: OFF 1: ON	—
RX(n+7)9	イニシャルデータ設定完了フラグ			—
RX(n+7)A	エラー状態フラグ		0: OFF 1: ON エラー状態フラグ ON 条件 ・通信エラー	—
RX(n+7)B	リモート Ready		0: 非 Ready 状態 1: Ready 状態	—
RX(n+7)C ⋮ RX(n+7)F	予約		—	—

■ リモート出力一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 128 ビット

アドレス		通信項目	データ範囲	出荷値
RYn0	Bit 0	表示用拡張番号設定	RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 の ON/OFF で表示用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RYn1	Bit 1			
RYn2	Bit 2			
RYn3	Bit 3			
RYn4	Bit 4			
RYn5	Bit 5			
RYn6	Bit 0	設定用拡張番号設定	RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A の ON/OFF で設定用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RYn7	Bit 1			
RYn8	Bit 2			
RYn9	Bit 3			
RYnA	Bit 4			
RYnB	Bit 5			
RYnC	拡張表示フラグ		0: OFF	0
RYnD	拡張設定フラグ (設定更新フラグ)		1: ON	0
RYnE	不使用		—	—
RYnF	RUN/STOP 切換		RUN/STOP 切換の論理は型式によって変わります。 COM-JC*02-1 の場合 0: RUN (制御開始) 1: STOP (制御停止) COM-JC*02-2 の場合 0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始)	0
RY(n+1)0	Bit 6	表示用拡張番号設定 Bit 9～Bit 13: 不使用	RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 の ON/OFF で表示用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RY(n+1)1	Bit 7			
RY(n+1)2	Bit 8			
RY(n+1)3	Bit 9			
RY(n+1)4	Bit 10			
RY(n+1)5	Bit 11			
RY(n+1)6	Bit 12			
RY(n+1)7	Bit 13			
RY(n+1)8	Bit 6	設定用拡張番号設定 Bit 9～Bit 13: 不使用	RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A の ON/OFF で設定用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RY(n+1)9	Bit 7			
RY(n+1)A	Bit 8			
RY(n+1)B	Bit 9			
RY(n+1)C	Bit 10			
RY(n+1)D	Bit 11			
RY(n+1)E	Bit 12			
RY(n+1)F	Bit 13			

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RY(n+2)0	Bit 0	表示用エリア番号設定 Bit 4～Bit 7: 不使用	RY(n+2)0～RY(n+2)3 の ON/OFF で表示用 エリア番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16] (0、9～16: 制御エリア)	0
RY(n+2)1	Bit 1			
RY(n+2)2	Bit 2			
RY(n+2)3	Bit 3			
RY(n+2)4	Bit 4			
RY(n+2)5	Bit 5			
RY(n+2)6	Bit 6			
RY(n+2)7	Bit 7			
RY(n+2)8	Bit 0	設定用エリア番号設定 Bit 4～Bit 7: 不使用	RY(n+2)8～RY(n+2)B の ON/OFF で設定用 エリア番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16] (0、9～16: 制御エリア)	0
RY(n+2)9	Bit 1			
RY(n+2)A	Bit 2			
RY(n+2)B	Bit 3			
RY(n+2)C	Bit 4			
RY(n+2)D	Bit 5			
RY(n+2)E	Bit 6			
RY(n+2)F	Bit 7			
RY(n+3)0 ⋮ RY(n+6)F	不使用		—	—
RY(n+7)0 ⋮ RY(n+7)7	予約		—	—
RY(n+7)8	イニシャルデータ処理完了フラグ		0: OFF 1: ON	0
RY(n+7)9	イニシャルデータ設定要求フラグ			0
RY(n+7)A	エラーリセット要求フラグ			0
RY(n+7)B ⋮ RY(n+7)F	予約		—	—

7.1.3 4局占有2倍設定

■ リモート入カ一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 224 ビット

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RXn0	チャンネル 1	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn1		イベント 2 状態		—
RXn2		バーンアウト状態		—
RXn3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXn5	チャンネル 2	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn6		イベント 2 状態		—
RXn7		バーンアウト状態		—
RXn8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXnA	不使用		—	—
RXnB				
RXnC	拡張表示完了		0: OFF	—
RXnD	拡張設定完了		1: ON	—
RXnE	不使用		—	—
RXnF	ハードエラーフラグ		0: OFF 1: ON ハードエラーフラグ ON 条件 ・ ハードウェアエラー ・ RAM リード/ライトエラー ・ スタックオーバーフロー ・ メモリバックアップエラー ・ 構成エラー	—
RX(n+1)0 ⋮ RX(n+1)F	不使用		—	—
RX(n+2)0	チャンネル 3	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)1		イベント 2 状態		—
RX(n+2)2		バーンアウト状態		—
RX(n+2)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+2)5	チャンネル 4	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)6		イベント 2 状態		—
RX(n+2)7		バーンアウト状態		—
RX(n+2)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+2)A	チャンネル 5	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)B		イベント 2 状態		—
RX(n+2)C		バーンアウト状態		—
RX(n+2)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+2)F	チャンネル 6	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)0		イベント 2 状態		—
RX(n+3)1		バーンアウト状態		—
RX(n+3)2		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)3		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)4	チャンネル 7	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)5		イベント 2 状態		—
RX(n+3)6		バーンアウト状態		—
RX(n+3)7		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)8		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)9	チャンネル 8	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)A		イベント 2 状態		—
RX(n+3)B		バーンアウト状態		—
RX(n+3)C		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)D		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)E RX(n+3)F	不使用		—	—
RX(n+4)0	チャンネル 9	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)1		イベント 2 状態		—
RX(n+4)2		バーンアウト状態		—
RX(n+4)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)5	チャンネル 10	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)6		イベント 2 状態		—
RX(n+4)7		バーンアウト状態		—
RX(n+4)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)A	チャンネル 11	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)B		イベント 2 状態		—
RX(n+4)C		バーンアウト状態		—
RX(n+4)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)F	チャンネル 12	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)0		イベント 2 状態		—
RX(n+5)1		バーンアウト状態		—
RX(n+5)2		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)3		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+5)4	チャンネル 13	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)5		イベント 2 状態		—
RX(n+5)6		バーンアウト状態		—
RX(n+5)7		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)8		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+5)9	チャンネル 14	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)A		イベント 2 状態		—
RX(n+5)B		バーンアウト状態		—
RX(n+5)C		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)D		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+5)E	不使用		—	—
RX(n+5)F				
RX(n+6)0	チャンネル 15	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+6)1		イベント 2 状態		—
RX(n+6)2		バーンアウト状態		—
RX(n+6)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+6)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+6)5	チャンネル 16	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+6)6		イベント 2 状態		—
RX(n+6)7		バーンアウト状態		—
RX(n+6)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+6)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+6)A ⋮ RX(n+6)F	不使用		—	—
RX(n+7)0	チャンネル 17	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+7)1		イベント 2 状態		—
RX(n+7)2		バーンアウト状態		—
RX(n+7)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+7)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+7)5	チャンネル 18	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+7)6		イベント 2 状態		—
RX(n+7)7		バーンアウト状態		—
RX(n+7)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+7)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+7)A	チャンネル 19	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+7)B		イベント 2 状態		—
RX(n+7)C		バーンアウト状態		—
RX(n+7)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+7)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+7)F	不使用		—	—
RX(n+8)0	チャンネル 20	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+8)1		イベント 2 状態		—
RX(n+8)2		バーンアウト状態		—
RX(n+8)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+8)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+8)5	チャンネル 21	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+8)6		イベント 2 状態		—
RX(n+8)7		バーンアウト状態		—
RX(n+8)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+8)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+8)A	チャンネル 22	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+8)B		イベント 2 状態		—
RX(n+8)C		バーンアウト状態		—
RX(n+8)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+8)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+8)F	不使用		—	—
RX(n+9)0	チャンネル 23	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+9)1		イベント 2 状態		—
RX(n+9)2		バーンアウト状態		—
RX(n+9)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+9)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+9)5	チャンネル 24	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+9)6		イベント 2 状態		—
RX(n+9)7		バーンアウト状態		—
RX(n+9)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+9)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+9)A	チャンネル 25	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+9)B		イベント 2 状態		—
RX(n+9)C		バーンアウト状態		—
RX(n+9)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+9)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+9)F	不使用		—	—
RX(n+A)0	チャンネル 26	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+A)1		イベント 2 状態		—
RX(n+A)2		バーンアウト状態		—
RX(n+A)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+A)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+A)5	チャンネル 27	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+A)6		イベント 2 状態		—
RX(n+A)7		バーンアウト状態		—
RX(n+A)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+A)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+A)A	チャンネル 28	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+A)B		イベント 2 状態		—
RX(n+A)C		バーンアウト状態		—
RX(n+A)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+A)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+A)F	不使用		—	—
RX(n+B)0	チャンネル 29	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+B)1		イベント 2 状態		—
RX(n+B)2		バーンアウト状態		—
RX(n+B)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+B)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+B)5				
RX(n+B)5	チャンネル 30	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+B)6		イベント 2 状態		—
RX(n+B)7		バーンアウト状態		—
RX(n+B)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+B)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+B)A				
RX(n+B)A	チャンネル 31	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+B)B		イベント 2 状態		—
RX(n+B)C		バーンアウト状態		—
RX(n+B)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+B)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+B)F				
RX(n+B)F	不使用		—	—
RX(n+C)0	チャンネル 32	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+C)1		イベント 2 状態		—
RX(n+C)2		バーンアウト状態		—
RX(n+C)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+C)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+C)5				
RX(n+C)5 ⋮ RX(n+C)F	不使用		—	—
RX(n+D)0 ⋮ RX(n+D)7	予約		—	—
RX(n+D)8	イニシャルデータ処理要求フラグ		0: OFF	—
RX(n+D)9	イニシャルデータ設定完了フラグ		1: ON	—
RX(n+D)A	エラー状態フラグ		0: OFF 1: ON エラー状態フラグ ON 条件 ・通信エラー	—
RX(n+D)B	リモート Ready		0: 非 Ready 状態 1: Ready 状態	—
RX(n+D)C ⋮ RX(n+D)F	予約		—	—

■ リモート出力一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 224 ビット

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RYn0	Bit 0	表示用拡張番号設定	RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 の ON/OFF で表示用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RYn1	Bit 1			
RYn2	Bit 2			
RYn3	Bit 3			
RYn4	Bit 4			
RYn5	Bit 5			
RYn6	Bit 0	設定用拡張番号設定	RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A の ON/OFF で設定用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RYn7	Bit 1			
RYn8	Bit 2			
RYn9	Bit 3			
RYnA	Bit 4			
RYnB	Bit 5			
RYnC	拡張表示フラグ		0: OFF 1: ON	0
RYnD	拡張設定フラグ (設定更新フラグ)		0: OFF 1: ON	0
RYnE	不使用		—	—
RYnF	RUN/STOP 切換		RUN/STOP 切換の論理は型式によって変わります。 COM-JC*02-1 の場合 0: RUN (制御開始) 1: STOP (制御停止) COM-JC*02-2 の場合 0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始)	0
RY(n+1)0	Bit 6	表示用拡張番号設定 Bit 9～Bit 13: 不使用	RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 の ON/OFF で表示用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RY(n+1)1	Bit 7			
RY(n+1)2	Bit 8			
RY(n+1)3	Bit 9			
RY(n+1)4	Bit 10			
RY(n+1)5	Bit 11			
RY(n+1)6	Bit 12			
RY(n+1)7	Bit 13			
RY(n+1)8	Bit 6	設定用拡張番号設定 Bit 9～Bit 13: 不使用	RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A の ON/OFF で設定用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RY(n+1)9	Bit 7			
RY(n+1)A	Bit 8			
RY(n+1)B	Bit 9			
RY(n+1)C	Bit 10			
RY(n+1)D	Bit 11			
RY(n+1)E	Bit 12			
RY(n+1)F	Bit 13			

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RY(n+2)0	Bit 0	表示用エリア番号設定 Bit 4～Bit 7: 不使用	RY(n+2)0～RY(n+2)3 の ON/OFF で表示用 エリア番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16] (0、9～16: 制御エリア)	0
RY(n+2)1	Bit 1			
RY(n+2)2	Bit 2			
RY(n+2)3	Bit 3			
RY(n+2)4	Bit 4			
RY(n+2)5	Bit 5			
RY(n+2)6	Bit 6			
RY(n+2)7	Bit 7			
RY(n+2)8	Bit 0	設定用エリア番号設定 Bit 4～Bit 7: 不使用	RY(n+2)8～RY(n+2)B の ON/OFF で設定用 エリア番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16] (0、9～16: 制御エリア)	0
RY(n+2)9	Bit 1			
RY(n+2)A	Bit 2			
RY(n+2)B	Bit 3			
RY(n+2)C	Bit 4			
RY(n+2)D	Bit 5			
RY(n+2)E	Bit 6			
RY(n+2)F	Bit 7			
RY(n+3)0 ⋮ RY(n+C)F	不使用		—	—
RY(n+D)0 ⋮ RY(n+D)7	予約		—	—
RY(n+D)8	イニシャルデータ処理完了フラグ		0: OFF 1: ON	0
RY(n+D)9	イニシャルデータ設定要求フラグ		0: OFF 1: ON	0
RY(n+D)A	エラーリセット要求フラグ		0: OFF 1: ON	0
RY(n+D)B ⋮ RY(n+D)F	予約		—	—

7.1.4 4局占有4倍設定

■ リモート入カ一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 448 ビット

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RXn0	チャンネル 1	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn1		イベント 2 状態		—
RXn2		バーンアウト状態		—
RXn3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXn5	チャンネル 2	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RXn6		イベント 2 状態		—
RXn7		バーンアウト状態		—
RXn8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RXn9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RXnA	不使用		—	—
RXnB				
RXnC	拡張表示完了		0: OFF	—
RXnD	拡張設定完了		1: ON	—
RXnE	不使用		—	—
RXnF	ハードエラーフラグ		0: OFF 1: ON ハードエラーフラグ ON 条件 ・ハードウェアエラー ・RAM リード/ライトエラー ・スタックオーバーフロー ・メモリバックアップエラー ・構成エラー	—
RX(n+1)0 ⋮ RX(n+1)F	不使用		—	—
RX(n+2)0	チャンネル 3	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)1		イベント 2 状態		—
RX(n+2)2		バーンアウト状態		—
RX(n+2)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+2)5	チャンネル 4	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)6		イベント 2 状態		—
RX(n+2)7		バーンアウト状態		—
RX(n+2)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+2)A	チャンネル 5	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+2)B		イベント 2 状態		—
RX(n+2)C		バーンアウト状態		—
RX(n+2)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+2)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+2)F	チャンネル 6	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)0		イベント 2 状態		—
RX(n+3)1		バーンアウト状態		—
RX(n+3)2		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)3		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)4	チャンネル 7	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)5		イベント 2 状態		—
RX(n+3)6		バーンアウト状態		—
RX(n+3)7		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)8		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)9	チャンネル 8	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+3)A		イベント 2 状態		—
RX(n+3)B		バーンアウト状態		—
RX(n+3)C		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+3)D		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+3)E RX(n+3)F	不使用		—	—
RX(n+4)0	チャンネル 9	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)1		イベント 2 状態		—
RX(n+4)2		バーンアウト状態		—
RX(n+4)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)5	チャンネル 10	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)6		イベント 2 状態		—
RX(n+4)7		バーンアウト状態		—
RX(n+4)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)A	チャンネル 11	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+4)B		イベント 2 状態		—
RX(n+4)C		バーンアウト状態		—
RX(n+4)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+4)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+4)F	チャンネル 12	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)0		イベント 2 状態		—
RX(n+5)1		バーンアウト状態		—
RX(n+5)2		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)3		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+5)4	チャンネル 13	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)5		イベント 2 状態		—
RX(n+5)6		バーンアウト状態		—
RX(n+5)7		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)8		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+5)9	チャンネル 14	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+5)A		イベント 2 状態		—
RX(n+5)B		バーンアウト状態		—
RX(n+5)C		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+5)D		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+5)E	不使用		—	—
RX(n+5)F				
RX(n+6)0	チャンネル 15	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+6)1		イベント 2 状態		—
RX(n+6)2		バーンアウト状態		—
RX(n+6)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+6)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+6)5	チャンネル 16	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+6)6		イベント 2 状態		—
RX(n+6)7		バーンアウト状態		—
RX(n+6)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+6)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+6)A ⋮ RX(n+6)F	不使用		—	—
RX(n+7)0	チャンネル 17	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+7)1		イベント 2 状態		—
RX(n+7)2		バーンアウト状態		—
RX(n+7)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+7)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+7)5	チャンネル 18	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+7)6		イベント 2 状態		—
RX(n+7)7		バーンアウト状態		—
RX(n+7)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+7)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+7)A	チャンネル 19	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+7)B		イベント 2 状態		—
RX(n+7)C		バーンアウト状態		—
RX(n+7)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+7)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+7)F	不使用		—	—
RX(n+8)0	チャンネル 20	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+8)1		イベント 2 状態		—
RX(n+8)2		バーンアウト状態		—
RX(n+8)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+8)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+8)5	チャンネル 21	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+8)6		イベント 2 状態		—
RX(n+8)7		バーンアウト状態		—
RX(n+8)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+8)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+8)A	チャンネル 22	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+8)B		イベント 2 状態		—
RX(n+8)C		バーンアウト状態		—
RX(n+8)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+8)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+8)F	不使用		—	—
RX(n+9)0	チャンネル 23	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+9)1		イベント 2 状態		—
RX(n+9)2		バーンアウト状態		—
RX(n+9)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+9)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+9)5	チャンネル 24	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+9)6		イベント 2 状態		—
RX(n+9)7		バーンアウト状態		—
RX(n+9)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+9)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+9)A	チャンネル 25	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+9)B		イベント 2 状態		—
RX(n+9)C		バーンアウト状態		—
RX(n+9)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+9)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+9)F	不使用		—	—
RX(n+A)0	チャンネル 26	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+A)1		イベント 2 状態		—
RX(n+A)2		バーンアウト状態		—
RX(n+A)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+A)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+A)5	チャンネル 27	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+A)6		イベント 2 状態		—
RX(n+A)7		バーンアウト状態		—
RX(n+A)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+A)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+A)A	チャンネル 28	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+A)B		イベント 2 状態		—
RX(n+A)C		バーンアウト状態		—
RX(n+A)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+A)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+A)F	不使用		—	—
RX(n+B)0	チャンネル 29	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+B)1		イベント 2 状態		—
RX(n+B)2		バーンアウト状態		—
RX(n+B)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+B)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+B)5				
RX(n+B)5	チャンネル 30	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+B)6		イベント 2 状態		—
RX(n+B)7		バーンアウト状態		—
RX(n+B)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+B)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+B)A				
RX(n+B)A	チャンネル 31	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+B)B		イベント 2 状態		—
RX(n+B)C		バーンアウト状態		—
RX(n+B)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+B)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+B)F				
RX(n+B)F	不使用		—	—
RX(n+C)0	チャンネル 32	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+C)1		イベント 2 状態		—
RX(n+C)2		バーンアウト状態		—
RX(n+C)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+C)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+C)5				
RX(n+C)5	チャンネル 33	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+C)6		イベント 2 状態		—
RX(n+C)7		バーンアウト状態		—
RX(n+C)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+C)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+C)A				
RX(n+C)A	チャンネル 34	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+C)B		イベント 2 状態		—
RX(n+C)C		バーンアウト状態		—
RX(n+C)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+C)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+C)F				
RX(n+C)F	不使用		—	—
RX(n+D)0	チャンネル 35	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+D)1		イベント 2 状態		—
RX(n+D)2		バーンアウト状態		—
RX(n+D)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+D)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+D)5	チャンネル 36	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+D)6		イベント 2 状態		—
RX(n+D)7		バーンアウト状態		—
RX(n+D)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+D)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+D)A	チャンネル 37	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+D)B		イベント 2 状態		—
RX(n+D)C		バーンアウト状態		—
RX(n+D)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+D)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+D)F	不使用		—	—
RX(n+E)0	チャンネル 38	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+E)1		イベント 2 状態		—
RX(n+E)2		バーンアウト状態		—
RX(n+E)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+E)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+E)5	チャンネル 39	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+E)6		イベント 2 状態		—
RX(n+E)7		バーンアウト状態		—
RX(n+E)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+E)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+E)A	チャンネル 40	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+E)B		イベント 2 状態		—
RX(n+E)C		バーンアウト状態		—
RX(n+E)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+E)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+E)F	不使用		—	—
RX(n+F)0	チャンネル 41	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+F)1		イベント 2 状態		—
RX(n+F)2		バーンアウト状態		—
RX(n+F)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+F)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+F)5	チャンネル 42	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+F)6		イベント 2 状態		—
RX(n+F)7		バーンアウト状態		—
RX(n+F)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+F)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+F)A	チャンネル 43	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+F)B		イベント 2 状態		—
RX(n+F)C		バーンアウト状態		—
RX(n+F)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+F)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+F)F	不使用		—	—
RX(n+10)0	チャンネル 44	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+10)1		イベント 2 状態		—
RX(n+10)2		バーンアウト状態		—
RX(n+10)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+10)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+10)5	チャンネル 45	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+10)6		イベント 2 状態		—
RX(n+10)7		バーンアウト状態		—
RX(n+10)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+10)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+10)A	チャンネル 46	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+10)B		イベント 2 状態		—
RX(n+10)C		バーンアウト状態		—
RX(n+10)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+10)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+10)F	不使用		—	—
RX(n+11)0	チャンネル 47	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+11)1		イベント 2 状態		—
RX(n+11)2		バーンアウト状態		—
RX(n+11)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+11)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+11)5	チャンネル 48	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+11)6		イベント 2 状態		—
RX(n+11)7		バーンアウト状態		—
RX(n+11)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+11)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+11)A	チャンネル 49	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+11)B		イベント 2 状態		—
RX(n+11)C		バーンアウト状態		—
RX(n+11)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+11)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+11)F	不使用		—	—
RX(n+12)0	チャンネル 50	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+12)1		イベント 2 状態		—
RX(n+12)2		バーンアウト状態		—
RX(n+12)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+12)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RX(n+12)5	チャンネル 51	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+12)6		イベント 2 状態		—
RX(n+12)7		バーンアウト状態		—
RX(n+12)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+12)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+12)A	チャンネル 52	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+12)B		イベント 2 状態		—
RX(n+12)C		バーンアウト状態		—
RX(n+12)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+12)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+12)F	不使用		—	—
RX(n+13)0	チャンネル 53	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+13)1		イベント 2 状態		—
RX(n+13)2		バーンアウト状態		—
RX(n+13)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+13)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+13)5	チャンネル 54	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+13)6		イベント 2 状態		—
RX(n+13)7		バーンアウト状態		—
RX(n+13)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+13)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+13)A	チャンネル 55	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+13)B		イベント 2 状態		—
RX(n+13)C		バーンアウト状態		—
RX(n+13)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+13)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+13)F	不使用		—	—
RX(n+14)0	チャンネル 56	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+14)1		イベント 2 状態		—
RX(n+14)2		バーンアウト状態		—
RX(n+14)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+14)4		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+14)5	チャンネル 57	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+14)6		イベント 2 状態		—
RX(n+14)7		バーンアウト状態		—
RX(n+14)8		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+14)9		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+14)A	チャンネル 58	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+14)B		イベント 2 状態		—
RX(n+14)C		バーンアウト状態		—
RX(n+14)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—
RX(n+14)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値	
RX(n+14)F	不使用		—	—	
RX(n+15)0	チャンネル 59	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—	
RX(n+15)1		イベント 2 状態		—	
RX(n+15)2		バーンアウト状態		—	
RX(n+15)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—	
RX(n+15)4		PID/AT 切換状態		0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+15)5		チャンネル 60			イベント 1 状態
RX(n+15)6	イベント 2 状態	—			
RX(n+15)7	バーンアウト状態	—			
RX(n+15)8	ヒータ断線警報 (HBA) 状態	—			
RX(n+15)9	PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—		
RX(n+15)A	チャンネル 61		イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—
RX(n+15)B		イベント 2 状態	—		
RX(n+15)C		バーンアウト状態	—		
RX(n+15)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	—		
RX(n+15)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)		—
RX(n+15)F	不使用			—	—
RX(n+16)0	チャンネル 62	イベント 1 状態	0: OFF 1: ON	—	
RX(n+16)1		イベント 2 状態		—	
RX(n+16)2		バーンアウト状態		—	
RX(n+16)3		ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—	
RX(n+16)4		PID/AT 切換状態		0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—
RX(n+16)5		チャンネル 63			イベント 1 状態
RX(n+16)6	イベント 2 状態		—		
RX(n+16)7	バーンアウト状態		—		
RX(n+16)8	ヒータ断線警報 (HBA) 状態		—		
RX(n+16)9	PID/AT 切換状態		0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—	
RX(n+16)A	チャンネル 64			イベント 1 状態	0: OFF 1: ON
RX(n+16)B		イベント 2 状態	—		
RX(n+16)C		バーンアウト状態	—		
RX(n+16)D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	—		
RX(n+16)E		PID/AT 切換状態	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT)	—	
RX(n+16)F ⋮ RX(n+1A)F		不使用		—	
RX(n+1B)0 ⋮ RX(n+1B)7	予約		—	—	
RX(n+1B)8	イニシャルデータ処理要求フラグ		0: OFF 1: ON	—	
RX(n+1B)9	イニシャルデータ設定完了フラグ			—	

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RX(n+1B)A	エラー状態フラグ	0: OFF 1: ON エラー状態フラグ ON 条件 ・通信エラー	—
RX(n+1B)B	リモート Ready	0: 非 Ready 状態 1: Ready 状態	—
RX(n+1B)C ⋮ RX(n+1B)F	予約	—	—

■ リモート出力一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 448 ビット

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RYn0	Bit 0	表示用拡張番号設定	RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 の ON/OFF で表示用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RYn1	Bit 1			
RYn2	Bit 2			
RYn3	Bit 3			
RYn4	Bit 4			
RYn5	Bit 5			
RYn6	Bit 0	設定用拡張番号設定	RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A の ON/OFF で設定用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RYn7	Bit 1			
RYn8	Bit 2			
RYn9	Bit 3			
RYnA	Bit 4			
RYnB	Bit 5			
RYnC	拡張表示フラグ		0: OFF	0
RYnD	拡張設定フラグ (設定更新フラグ)		1: ON	0
RYnE	不使用		—	—
RYnF	RUN/STOP 切換		RUN/STOP 切換の論理は型式によって変わります。 COM-JC*02-1 の場合 0: RUN (制御開始) 1: STOP (制御停止) COM-JC*02-2 の場合 0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始)	0
RY(n+1)0	Bit 6	表示用拡張番号設定 Bit 9～Bit 13: 不使用	RYn0～RYn5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 の ON/OFF で表示用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RY(n+1)1	Bit 7			
RY(n+1)2	Bit 8			
RY(n+1)3	Bit 9			
RY(n+1)4	Bit 10			
RY(n+1)5	Bit 11			
RY(n+1)6	Bit 12			
RY(n+1)7	Bit 13			
RY(n+1)8	Bit 6	設定用拡張番号設定 Bit 9～Bit 13: 不使用	RYn6～RYnB と RY(n+1)8～RY(n+1)A の ON/OFF で設定用拡張番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～511]	0
RY(n+1)9	Bit 7			
RY(n+1)A	Bit 8			
RY(n+1)B	Bit 9			
RY(n+1)C	Bit 10			
RY(n+1)D	Bit 11			
RY(n+1)E	Bit 12			
RY(n+1)F	Bit 13			

次ページへつづく

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RY(n+2)0	Bit 0	表示用エリア番号設定 Bit 4～Bit 7: 不使用	RY(n+2)0～RY(n+2)3 の ON/OFF で表示用 エリア番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16] (0、9～16: 制御エリア)	0
RY(n+2)1	Bit 1			
RY(n+2)2	Bit 2			
RY(n+2)3	Bit 3			
RY(n+2)4	Bit 4			
RY(n+2)5	Bit 5			
RY(n+2)6	Bit 6			
RY(n+2)7	Bit 7			
RY(n+2)8	Bit 0	設定用エリア番号設定 Bit 4～Bit 7: 不使用	RY(n+2)8～RY(n+2)B の ON/OFF で設定用 エリア番号を指定 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16] (0、9～16: 制御エリア)	0
RY(n+2)9	Bit 1			
RY(n+2)A	Bit 2			
RY(n+2)B	Bit 3			
RY(n+2)C	Bit 4			
RY(n+2)D	Bit 5			
RY(n+2)E	Bit 6			
RY(n+2)F	Bit 7			
RY(n+3)0 ⋮ RY(n+1A)F	不使用		—	—
RY(n+1B)0 ⋮ RY(n+1B)7	予約		—	—
RY(n+1B)8	イニシャルデータ処理完了フラグ		0: OFF 1: ON	0
RY(n+1B)9	イニシャルデータ設定要求フラグ			0
RY(n+1B)A	エラーリセット要求フラグ			0
RY(n+1B)B ⋮ RY(n+1B)F	予約		—	—

7.2 リモートレジスタ一覧

リモートレジスタ (RW_r, RW_w) は、数値データです。

一覧表中の「n」は、局番設定によってマスタ局に付けられたアドレスです。

■ 占有局数／拡張サイクリック設定が同じ場合

次の計算式で n を算出します。ただし、計算式は当社 COM-JC のみでネットワークを構成し、すべての占有局数／拡張サイクリック設定が同じ設定の場合です。

占有局数／拡張サイクリック設定	計算式
1 局占有 1 倍設定	$n = (\text{局番} * - 1) \times 4$
4 局占有 1 倍設定	$n = (\text{局番} * - 1) \times 4$
4 局占有 2 倍設定	$n = (\text{局番} * - 1) \times 8$
4 局占有 4 倍設定	$n = (\text{局番} * - 1) \times 16$

* 1 局占有のときの局番: 1~64 (1 つずつ設定可能)

4 局占有のときの局番: 1~61 (1 つの局番で 4 局分を占有するため、1、5、9、...61 と 4 つずつ間をあけた数値のみ設定可能)

計算結果は 10 進数なので、一覧表中の n に代入する前に 16 進数に変換します。

[例] COM-JC の設定が、4 局占有 1 倍設定で、局番 5 の場合

$$n = (5 - 1) \times 4 = 16 \text{ (10 進数)} \rightarrow 10 \text{ (16 進数)}$$

局番 5 の場合: リモートレジスタ RW_m~RW_m+F → RW_r10~RW_r1F

RW_wn~RW_wn+F → RW_w10~RW_w1F

■ 占有局数／拡張サイクリック設定が異なる場合

占有局数／拡張サイクリック設定が異なる COM-JC でネットワークが構成されている場合は、局番の小さい順に、自局より小さい局番の割り当てレジスタ数の合計を「n」に当てはめます。

占有局数／拡張サイクリック設定	割り当てレジスタ数
1 局占有 1 倍設定	4H (16 進数)
4 局占有 1 倍設定	10H (16 進数)
4 局占有 2 倍設定	20H (16 進数)
4 局占有 4 倍設定	40H (16 進数)

[例] COM-JC が 3 台で構成されている場合に、以下のような局番および占有局数／拡張サイクリック設定のとき、各 COM-JC の「n」を算出します。

1 台目 [局番 1]: 4 局占有 2 倍設定

n = 0 (自局より小さい局番はないので 0)

リモートレジスタ RW_m~RW_m+1F → RW_r0~RW_r1F

RW_wn~RW_wn+1F → RW_w0~RW_w1F

2 台目 [局番 5]: 1 局占有 1 倍設定

n = 20 (局番 1 の割り当てレジスタ数)

リモートレジスタ RW_m~RW_m+3 → RW_r20~RW_r23

RW_wn~RW_wn+3 → RW_w20~RW_w23

3 台目 [局番 6]: 4 局占有 1 倍設定

n = 20 + 4 = 24 (局番 1 と局番 5 の割り当てレジスタ数の合計)

リモートレジスタ RW_m~RW_m+F → RW_r24~RW_r33

RW_wn~RW_wn+F → RW_w24~RW_w33

7.2.1 1局占有1倍設定 (1チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RW_r) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 4ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RW _r _n	チャンネル 1	測定値 (PV)	入力スケール下限～入力スケール上限	—
RW _r _n +1		操作出力値 (MV)	-5.0～+105.0 %	—
RW _r _n +2		不使用	—	—
RW _r _n +3		拡張領域表示用	表示用拡張番号設定 RY _n 0～RY _n 5 によって指定した拡張番号のデータ	—

■ リモートレジスタ (RW_w) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 4ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RW _w _n	チャンネル 1	設定値 (SV)	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	0
RW _w _n +1		イベント 1 設定値	偏差動作、チャンネル間偏差動作: -入力スパン～+入力スパン	50
RW _w _n +2		イベント 2 設定値	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 操作出力値動作: -5.0～+105.0 %	50
RW _w _n +3		拡張領域設定用	設定用拡張番号設定 RY _n 6～RY _n B によって指定した拡張番号のデータ	—



リモートレジスタ (RW_w) に固定で割り付けられている「設定値 (SV)」、「イベント 1 設定値」および「イベント 2 設定値」を変更する場合でも、拡張設定フラグ (設定更新フラグ) の操作が必要です。詳細は、■ 設定用拡張番号の切替処理 (P. 24) を参照してください。

7.2.2 1局占有1倍設定 (2チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RW_r) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 4ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RW _m	チャンネル1	測定値 (PV)	入力スケール下限～入力スケール上限	—
RW _m +1	チャンネル2	測定値 (PV)		—
RW _m +2	チャンネル1	拡張領域表示用	表示用拡張番号設定 RY _n 0～RY _n 5 によって指定した拡張番号のデータ	—
RW _m +3	チャンネル2	拡張領域表示用		—

■ リモートレジスタ (RW_w) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 4ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RW _w _n	チャンネル1	設定値 (SV)	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	0
RW _w _n +1	チャンネル2	設定値 (SV)		0
RW _w _n +2	チャンネル1	拡張領域設定用	設定用拡張番号設定 RY _n 6～RY _n B によって指定した拡張番号のデータ	—
RW _w _n +3	チャンネル2	拡張領域設定用		—



リモートレジスタ (RW_w) に固定で割り付けられている「設定値 (SV)」を変更する場合でも、拡張設定フラグ (設定更新フラグ) の操作が必要です。詳細は、■ 設定用拡張番号の切換処理 (P. 24) を参照してください。

7.2.3 4局占有1倍設定 (8チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RW_r) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

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
RW _r _n	チャンネル 1 測定値 (PV)	入力スケール下限～入力スケール上限	—
RW _r _{n+1}	チャンネル 2 測定値 (PV)		—
RW _r _{n+2}	チャンネル 3 測定値 (PV)		—
RW _r _{n+3}	チャンネル 4 測定値 (PV)		—
RW _r _{n+4}	チャンネル 5 測定値 (PV)		—
RW _r _{n+5}	チャンネル 6 測定値 (PV)		—
RW _r _{n+6}	チャンネル 7 測定値 (PV)		—
RW _r _{n+7}	チャンネル 8 測定値 (PV)		—
RW _r _{n+8}	チャンネル 1 拡張領域表示用	表示用拡張番号設定 RY _n 0～RY _n 5 と RY(n+1)0～RY(n+1)2 によって指定した拡張番号のデータ	—
RW _r _{n+9}	チャンネル 2 拡張領域表示用		—
RW _r _{n+A}	チャンネル 3 拡張領域表示用		—
RW _r _{n+B}	チャンネル 4 拡張領域表示用		—
RW _r _{n+C}	チャンネル 5 拡張領域表示用		—
RW _r _{n+D}	チャンネル 6 拡張領域表示用		—
RW _r _{n+E}	チャンネル 7 拡張領域表示用		—
RW _r _{n+F}	チャンネル 8 拡張領域表示用		—

■ リモートレジスタ (RW_w) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

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
RW _w _n	チャンネル 1 設定値 (SV)	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	0
RW _w _{n+1}	チャンネル 2 設定値 (SV)		0
RW _w _{n+2}	チャンネル 3 設定値 (SV)		0
RW _w _{n+3}	チャンネル 4 設定値 (SV)		0
RW _w _{n+4}	チャンネル 5 設定値 (SV)		0
RW _w _{n+5}	チャンネル 6 設定値 (SV)		0
RW _w _{n+6}	チャンネル 7 設定値 (SV)		0
RW _w _{n+7}	チャンネル 8 設定値 (SV)		0
RW _w _{n+8}	チャンネル 1 拡張領域設定用	設定用拡張番号設定 RY _n 6～RY _n B 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	—
RW _w _{n+9}	チャンネル 2 拡張領域設定用		—
RW _w _{n+A}	チャンネル 3 拡張領域設定用		—
RW _w _{n+B}	チャンネル 4 拡張領域設定用		—
RW _w _{n+C}	チャンネル 5 拡張領域設定用		—
RW _w _{n+D}	チャンネル 6 拡張領域設定用		—
RW _w _{n+E}	チャンネル 7 拡張領域設定用		—
RW _w _{n+F}	チャンネル 8 拡張領域設定用		—



リモートレジスタ (RW_w) に固定で割り付けられている「設定値 (SV)」を変更する場合でも、拡張設定フラグ (設定更新フラグ) の操作が必要です。詳細は、■ 設定用拡張番号の切換処理 (P. 24) を参照してください。

7.2.4 4局占有1倍設定 (16チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RW_r) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

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
RW _m	チャンネル 1	表示用拡張番号設定 RY _n 0～RY _n 5 と RY _(n+1) 0～RY _(n+1) 2 によって指定した拡張番号のデータ	—
RW _m +1	チャンネル 2		—
RW _m +2	チャンネル 3		—
RW _m +3	チャンネル 4		—
RW _m +4	チャンネル 5		—
RW _m +5	チャンネル 6		—
RW _m +6	チャンネル 7		—
RW _m +7	チャンネル 8		—
RW _m +8	チャンネル 9		—
RW _m +9	チャンネル 10		—
RW _m +A	チャンネル 11		—
RW _m +B	チャンネル 12		—
RW _m +C	チャンネル 13		—
RW _m +D	チャンネル 14		—
RW _m +E	チャンネル 15		—
RW _m +F	チャンネル 16		—

■ リモートレジスタ (RW_w) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

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
RW _w	チャンネル 1	設定用拡張番号設定 RY _n 6～RY _n B 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	—
RW _w +1	チャンネル 2		—
RW _w +2	チャンネル 3		—
RW _w +3	チャンネル 4		—
RW _w +4	チャンネル 5		—
RW _w +5	チャンネル 6		—
RW _w +6	チャンネル 7		—
RW _w +7	チャンネル 8		—
RW _w +8	チャンネル 9		—
RW _w +9	チャンネル 10		—
RW _w +A	チャンネル 11		—
RW _w +B	チャンネル 12		—
RW _w +C	チャンネル 13		—
RW _w +D	チャンネル 14		—
RW _w +E	チャンネル 15		—
RW _w +F	チャンネル 16		—

7.2.5 4局占有2倍設定 (16チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RW_r) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 32 ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RW _m	チャンネル 1	測定値 (PV)	入力スケール下限～入力スケール上限	—
RW _m +1	チャンネル 2	測定値 (PV)		—
RW _m +2	チャンネル 3	測定値 (PV)		—
RW _m +3	チャンネル 4	測定値 (PV)		—
RW _m +4	チャンネル 5	測定値 (PV)		—
RW _m +5	チャンネル 6	測定値 (PV)		—
RW _m +6	チャンネル 7	測定値 (PV)		—
RW _m +7	チャンネル 8	測定値 (PV)		—
RW _m +8	チャンネル 9	測定値 (PV)		—
RW _m +9	チャンネル 10	測定値 (PV)		—
RW _m +A	チャンネル 11	測定値 (PV)		—
RW _m +B	チャンネル 12	測定値 (PV)		—
RW _m +C	チャンネル 13	測定値 (PV)		—
RW _m +D	チャンネル 14	測定値 (PV)		—
RW _m +E	チャンネル 15	測定値 (PV)		—
RW _m +F	チャンネル 16	測定値 (PV)		—
RW _m +10	チャンネル 1	拡張領域表示用	表示用拡張番号設定 RY _n 0～RY _n 5 と RY _(n+1) 0～RY _(n+1) 2 によって指定した拡張番号のデータ	—
RW _m +11	チャンネル 2	拡張領域表示用		—
RW _m +12	チャンネル 3	拡張領域表示用		—
RW _m +13	チャンネル 4	拡張領域表示用		—
RW _m +14	チャンネル 5	拡張領域表示用		—
RW _m +15	チャンネル 6	拡張領域表示用		—
RW _m +16	チャンネル 7	拡張領域表示用		—
RW _m +17	チャンネル 8	拡張領域表示用		—
RW _m +18	チャンネル 9	拡張領域表示用		—
RW _m +19	チャンネル 10	拡張領域表示用		—
RW _m +1A	チャンネル 11	拡張領域表示用		—
RW _m +1B	チャンネル 12	拡張領域表示用		—
RW _m +1C	チャンネル 13	拡張領域表示用		—
RW _m +1D	チャンネル 14	拡張領域表示用		—
RW _m +1E	チャンネル 15	拡張領域表示用		—
RW _m +1F	チャンネル 16	拡張領域表示用		—

■ リモートレジスタ (RWw) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 32 ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RWwn	チャンネル 1	設定値 (SV)	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	0
RWwn+1	チャンネル 2	設定値 (SV)		0
RWwn+2	チャンネル 3	設定値 (SV)		0
RWwn+3	チャンネル 4	設定値 (SV)		0
RWwn+4	チャンネル 5	設定値 (SV)		0
RWwn+5	チャンネル 6	設定値 (SV)		0
RWwn+6	チャンネル 7	設定値 (SV)		0
RWwn+7	チャンネル 8	設定値 (SV)		0
RWwn+8	チャンネル 9	設定値 (SV)		0
RWwn+9	チャンネル 10	設定値 (SV)		0
RWwn+A	チャンネル 11	設定値 (SV)		0
RWwn+B	チャンネル 12	設定値 (SV)		0
RWwn+C	チャンネル 13	設定値 (SV)		0
RWwn+D	チャンネル 14	設定値 (SV)		0
RWwn+E	チャンネル 15	設定値 (SV)		0
RWwn+F	チャンネル 16	設定値 (SV)		0
RWwn+10	チャンネル 1	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+11	チャンネル 2	拡張領域設定用		—
RWwn+12	チャンネル 3	拡張領域設定用		—
RWwn+13	チャンネル 4	拡張領域設定用		—
RWwn+14	チャンネル 5	拡張領域設定用		—
RWwn+15	チャンネル 6	拡張領域設定用		—
RWwn+16	チャンネル 7	拡張領域設定用		—
RWwn+17	チャンネル 8	拡張領域設定用		—
RWwn+18	チャンネル 9	拡張領域設定用		—
RWwn+19	チャンネル 10	拡張領域設定用		—
RWwn+1A	チャンネル 11	拡張領域設定用		—
RWwn+1B	チャンネル 12	拡張領域設定用		—
RWwn+1C	チャンネル 13	拡張領域設定用		—
RWwn+1D	チャンネル 14	拡張領域設定用		—
RWwn+1E	チャンネル 15	拡張領域設定用		—
RWwn+1F	チャンネル 16	拡張領域設定用		—



リモートレジスタ (RWw) に固定で割り付けられている「設定値 (SV)」を変更する場合でも、拡張設定フラグ (設定更新フラグ) の操作が必要です。詳細は、■ 設定用拡張番号の切替処理 (P. 24) を参照してください。

7.2.6 4局占有2倍設定 (32チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RWrr) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 32 ワード

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RWrrn	チャンネル 1 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 によって指定した拡張番号のデータ	—
RWrrn+1	チャンネル 2 拡張領域表示用		—
RWrrn+2	チャンネル 3 拡張領域表示用		—
RWrrn+3	チャンネル 4 拡張領域表示用		—
RWrrn+4	チャンネル 5 拡張領域表示用		—
RWrrn+5	チャンネル 6 拡張領域表示用		—
RWrrn+6	チャンネル 7 拡張領域表示用		—
RWrrn+7	チャンネル 8 拡張領域表示用		—
RWrrn+8	チャンネル 9 拡張領域表示用		—
RWrrn+9	チャンネル 10 拡張領域表示用		—
RWrrn+A	チャンネル 11 拡張領域表示用		—
RWrrn+B	チャンネル 12 拡張領域表示用		—
RWrrn+C	チャンネル 13 拡張領域表示用		—
RWrrn+D	チャンネル 14 拡張領域表示用		—
RWrrn+E	チャンネル 15 拡張領域表示用		—
RWrrn+F	チャンネル 16 拡張領域表示用		—
RWrrn+10	チャンネル 17 拡張領域表示用		—
RWrrn+11	チャンネル 18 拡張領域表示用		—
RWrrn+12	チャンネル 19 拡張領域表示用		—
RWrrn+13	チャンネル 20 拡張領域表示用		—
RWrrn+14	チャンネル 21 拡張領域表示用		—
RWrrn+15	チャンネル 22 拡張領域表示用		—
RWrrn+16	チャンネル 23 拡張領域表示用		—
RWrrn+17	チャンネル 24 拡張領域表示用		—
RWrrn+18	チャンネル 25 拡張領域表示用		—
RWrrn+19	チャンネル 26 拡張領域表示用		—
RWrrn+1A	チャンネル 27 拡張領域表示用		—
RWrrn+1B	チャンネル 28 拡張領域表示用		—
RWrrn+1C	チャンネル 29 拡張領域表示用		—
RWrrn+1D	チャンネル 30 拡張領域表示用		—
RWrrn+1E	チャンネル 31 拡張領域表示用		—
RWrrn+1F	チャンネル 32 拡張領域表示用		—

■ リモートレジスタ (RWw) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 32 ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RWwn	チャンネル 1	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	チャンネル 2	拡張領域設定用		—
RWwn+2	チャンネル 3	拡張領域設定用		—
RWwn+3	チャンネル 4	拡張領域設定用		—
RWwn+4	チャンネル 5	拡張領域設定用		—
RWwn+5	チャンネル 6	拡張領域設定用		—
RWwn+6	チャンネル 7	拡張領域設定用		—
RWwn+7	チャンネル 8	拡張領域設定用		—
RWwn+8	チャンネル 9	拡張領域設定用		—
RWwn+9	チャンネル 10	拡張領域設定用		—
RWwn+A	チャンネル 11	拡張領域設定用		—
RWwn+B	チャンネル 12	拡張領域設定用		—
RWwn+C	チャンネル 13	拡張領域設定用		—
RWwn+D	チャンネル 14	拡張領域設定用		—
RWwn+E	チャンネル 15	拡張領域設定用		—
RWwn+F	チャンネル 16	拡張領域設定用		—
RWwn+10	チャンネル 17	拡張領域設定用		—
RWwn+11	チャンネル 18	拡張領域設定用		—
RWwn+12	チャンネル 19	拡張領域設定用		—
RWwn+13	チャンネル 20	拡張領域設定用		—
RWwn+14	チャンネル 21	拡張領域設定用		—
RWwn+15	チャンネル 22	拡張領域設定用		—
RWwn+16	チャンネル 23	拡張領域設定用		—
RWwn+17	チャンネル 24	拡張領域設定用		—
RWwn+18	チャンネル 25	拡張領域設定用		—
RWwn+19	チャンネル 26	拡張領域設定用		—
RWwn+1A	チャンネル 27	拡張領域設定用		—
RWwn+1B	チャンネル 28	拡張領域設定用		—
RWwn+1C	チャンネル 29	拡張領域設定用		—
RWwn+1D	チャンネル 30	拡張領域設定用		—
RWwn+1E	チャンネル 31	拡張領域設定用		—
RWwn+1F	チャンネル 32	拡張領域設定用		—

7.2.7 4 局占有 4 倍設定 (32 チャネル割付)

■ リモートレジスタ (RWrr) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 64 ワード

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RWrrn	チャネル 1	測定値 (PV)	入力スケール下限～入力スケール上限	—
RWrrn+1	チャネル 2	測定値 (PV)		—
RWrrn+2	チャネル 3	測定値 (PV)		—
RWrrn+3	チャネル 4	測定値 (PV)		—
RWrrn+4	チャネル 5	測定値 (PV)		—
RWrrn+5	チャネル 6	測定値 (PV)		—
RWrrn+6	チャネル 7	測定値 (PV)		—
RWrrn+7	チャネル 8	測定値 (PV)		—
RWrrn+8	チャネル 9	測定値 (PV)		—
RWrrn+9	チャネル 10	測定値 (PV)		—
RWrrn+A	チャネル 11	測定値 (PV)		—
RWrrn+B	チャネル 12	測定値 (PV)		—
RWrrn+C	チャネル 13	測定値 (PV)		—
RWrrn+D	チャネル 14	測定値 (PV)		—
RWrrn+E	チャネル 15	測定値 (PV)		—
RWrrn+F	チャネル 16	測定値 (PV)		—
RWrrn+10	チャネル 17	測定値 (PV)		—
RWrrn+11	チャネル 18	測定値 (PV)		—
RWrrn+12	チャネル 19	測定値 (PV)		—
RWrrn+13	チャネル 20	測定値 (PV)		—
RWrrn+14	チャネル 21	測定値 (PV)		—
RWrrn+15	チャネル 22	測定値 (PV)		—
RWrrn+16	チャネル 23	測定値 (PV)		—
RWrrn+17	チャネル 24	測定値 (PV)		—
RWrrn+18	チャネル 25	測定値 (PV)		—
RWrrn+19	チャネル 26	測定値 (PV)		—
RWrrn+1A	チャネル 27	測定値 (PV)		—
RWrrn+1B	チャネル 28	測定値 (PV)		—
RWrrn+1C	チャネル 29	測定値 (PV)		—
RWrrn+1D	チャネル 30	測定値 (PV)		—
RWrrn+1E	チャネル 31	測定値 (PV)		—
RWrrn+1F	チャネル 32	測定値 (PV)		—
RWrrn+20	チャネル 1	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 によって指定した拡張番号のデータ	—
RWrrn+21	チャネル 2	拡張領域表示用		—
RWrrn+22	チャネル 3	拡張領域表示用		—
RWrrn+23	チャネル 4	拡張領域表示用		—
RWrrn+24	チャネル 5	拡張領域表示用		—
RWrrn+25	チャネル 6	拡張領域表示用		—
RWrrn+26	チャネル 7	拡張領域表示用		—
RWrrn+27	チャネル 8	拡張領域表示用		—
RWrrn+28	チャネル 9	拡張領域表示用		—
RWrrn+29	チャネル 10	拡張領域表示用		—
RWrrn+2A	チャネル 11	拡張領域表示用		—

次ページへつづく

7. 通信データ一覧

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RWm+2B	チャンネル 12	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 によって指定した拡張番号のデータ	—
RWm+2C	チャンネル 13	拡張領域表示用		—
RWm+2D	チャンネル 14	拡張領域表示用		—
RWm+2E	チャンネル 15	拡張領域表示用		—
RWm+2F	チャンネル 16	拡張領域表示用		—
RWm+30	チャンネル 17	拡張領域表示用		—
RWm+31	チャンネル 18	拡張領域表示用		—
RWm+32	チャンネル 19	拡張領域表示用		—
RWm+33	チャンネル 20	拡張領域表示用		—
RWm+34	チャンネル 21	拡張領域表示用		—
RWm+35	チャンネル 22	拡張領域表示用		—
RWm+36	チャンネル 23	拡張領域表示用		—
RWm+37	チャンネル 24	拡張領域表示用		—
RWm+38	チャンネル 25	拡張領域表示用		—
RWm+39	チャンネル 26	拡張領域表示用		—
RWm+3A	チャンネル 27	拡張領域表示用		—
RWm+3B	チャンネル 28	拡張領域表示用		—
RWm+3C	チャンネル 29	拡張領域表示用		—
RWm+3D	チャンネル 30	拡張領域表示用		—
RWm+3E	チャンネル 31	拡張領域表示用		—
RWm+3F	チャンネル 32	拡張領域表示用		—

■ リモートレジスタ (RWw) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 64 ワード

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RWwn	チャンネル 1 設定値 (SV)	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	0
RWwn+1	チャンネル 2 設定値 (SV)		0
RWwn+2	チャンネル 3 設定値 (SV)		0
RWwn+3	チャンネル 4 設定値 (SV)		0
RWwn+4	チャンネル 5 設定値 (SV)		0
RWwn+5	チャンネル 6 設定値 (SV)		0
RWwn+6	チャンネル 7 設定値 (SV)		0
RWwn+7	チャンネル 8 設定値 (SV)		0
RWwn+8	チャンネル 9 設定値 (SV)		0
RWwn+9	チャンネル 10 設定値 (SV)		0
RWwn+A	チャンネル 11 設定値 (SV)		0
RWwn+B	チャンネル 12 設定値 (SV)		0
RWwn+C	チャンネル 13 設定値 (SV)		0
RWwn+D	チャンネル 14 設定値 (SV)		0
RWwn+E	チャンネル 15 設定値 (SV)		0
RWwn+F	チャンネル 16 設定値 (SV)		0
RWwn+10	チャンネル 17 設定値 (SV)		0
RWwn+11	チャンネル 18 設定値 (SV)		0
RWwn+12	チャンネル 19 設定値 (SV)		0
RWwn+13	チャンネル 20 設定値 (SV)		0
RWwn+14	チャンネル 21 設定値 (SV)		0
RWwn+15	チャンネル 22 設定値 (SV)		0
RWwn+16	チャンネル 23 設定値 (SV)		0
RWwn+17	チャンネル 24 設定値 (SV)		0
RWwn+18	チャンネル 25 設定値 (SV)		0
RWwn+19	チャンネル 26 設定値 (SV)		0
RWwn+1A	チャンネル 27 設定値 (SV)		0
RWwn+1B	チャンネル 28 設定値 (SV)		0
RWwn+1C	チャンネル 29 設定値 (SV)		0
RWwn+1D	チャンネル 30 設定値 (SV)		0
RWwn+1E	チャンネル 31 設定値 (SV)		0
RWwn+1F	チャンネル 32 設定値 (SV)		0
RWwn+20	チャンネル 1 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+21	チャンネル 2 拡張領域設定用		—
RWwn+22	チャンネル 3 拡張領域設定用		—
RWwn+23	チャンネル 4 拡張領域設定用		—
RWwn+24	チャンネル 5 拡張領域設定用		—
RWwn+25	チャンネル 6 拡張領域設定用		—
RWwn+26	チャンネル 7 拡張領域設定用		—
RWwn+27	チャンネル 8 拡張領域設定用		—
RWwn+28	チャンネル 9 拡張領域設定用		—
RWwn+29	チャンネル 10 拡張領域設定用		—
RWwn+2A	チャンネル 11 拡張領域設定用		—

次ページへつづく

7. 通信データ一覧

前ページからのつづき

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RWwn+2B	チャンネル 12	拡張領域設定用 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+2C	チャンネル 13		—
RWwn+2D	チャンネル 14		—
RWwn+2E	チャンネル 15		—
RWwn+2F	チャンネル 16		—
RWwn+30	チャンネル 17		—
RWwn+31	チャンネル 18		—
RWwn+32	チャンネル 19		—
RWwn+33	チャンネル 20		—
RWwn+34	チャンネル 21		—
RWwn+35	チャンネル 22		—
RWwn+36	チャンネル 23		—
RWwn+37	チャンネル 24		—
RWwn+38	チャンネル 25		—
RWwn+39	チャンネル 26		—
RWwn+3A	チャンネル 27		—
RWwn+3B	チャンネル 28		—
RWwn+3C	チャンネル 29		—
RWwn+3D	チャンネル 30		—
RWwn+3E	チャンネル 31		—
RWwn+3F	チャンネル 32		—

7.2.8 4局占有4倍設定 (64チャンネル割付)

■ リモートレジスタ (RW_r) 一覧

データ方向: COM-JC (リモートデバイス局) → マスタ局 (PLC)

データ容量: 64 ワード

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RW _m	チャンネル 1	表示用拡張番号設定 RY _n 0~RY _n 5 と RY(n+1)0~RY(n+1)2 によって指定した拡張番号のデータ	—
RW _m +1	チャンネル 2		—
RW _m +2	チャンネル 3		—
RW _m +3	チャンネル 4		—
RW _m +4	チャンネル 5		—
RW _m +5	チャンネル 6		—
RW _m +6	チャンネル 7		—
RW _m +7	チャンネル 8		—
RW _m +8	チャンネル 9		—
RW _m +9	チャンネル 10		—
RW _m +A	チャンネル 11		—
RW _m +B	チャンネル 12		—
RW _m +C	チャンネル 13		—
RW _m +D	チャンネル 14		—
RW _m +E	チャンネル 15		—
RW _m +F	チャンネル 16		—
RW _m +10	チャンネル 17		—
RW _m +11	チャンネル 18		—
RW _m +12	チャンネル 19		—
RW _m +13	チャンネル 20		—
RW _m +14	チャンネル 21		—
RW _m +15	チャンネル 22		—
RW _m +16	チャンネル 23		—
RW _m +17	チャンネル 24		—
RW _m +18	チャンネル 25		—
RW _m +19	チャンネル 26		—
RW _m +1A	チャンネル 27		—
RW _m +1B	チャンネル 28		—
RW _m +1C	チャンネル 29		—
RW _m +1D	チャンネル 30		—
RW _m +1E	チャンネル 31		—
RW _m +1F	チャンネル 32		—
RW _m +20	チャンネル 33		—
RW _m +21	チャンネル 34		—
RW _m +22	チャンネル 35		—
RW _m +23	チャンネル 36		—
RW _m +24	チャンネル 37		—
RW _m +25	チャンネル 38		—
RW _m +26	チャンネル 39		—
RW _m +27	チャンネル 40		—
RW _m +28	チャンネル 41		—
RW _m +29	チャンネル 42		—
RW _m +2A	チャンネル 43		—

次ページへつづく

7. 通信データ一覧

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RWm+2B	チャンネル 44	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 によって指定した拡張番号のデータ	—
RWm+2C	チャンネル 45	拡張領域表示用		—
RWm+2D	チャンネル 46	拡張領域表示用		—
RWm+2E	チャンネル 47	拡張領域表示用		—
RWm+2F	チャンネル 48	拡張領域表示用		—
RWm+30	チャンネル 49	拡張領域表示用		—
RWm+31	チャンネル 50	拡張領域表示用		—
RWm+32	チャンネル 51	拡張領域表示用		—
RWm+33	チャンネル 52	拡張領域表示用		—
RWm+34	チャンネル 53	拡張領域表示用		—
RWm+35	チャンネル 54	拡張領域表示用		—
RWm+36	チャンネル 55	拡張領域表示用		—
RWm+37	チャンネル 56	拡張領域表示用		—
RWm+38	チャンネル 57	拡張領域表示用		—
RWm+39	チャンネル 58	拡張領域表示用		—
RWm+3A	チャンネル 59	拡張領域表示用		—
RWm+3B	チャンネル 60	拡張領域表示用		—
RWm+3C	チャンネル 61	拡張領域表示用		—
RWm+3D	チャンネル 62	拡張領域表示用		—
RWm+3E	チャンネル 63	拡張領域表示用		—
RWm+3F	チャンネル 64	拡張領域表示用		—

■ リモートレジスタ (RWw) 一覧

データ方向: マスタ局 (PLC) → COM-JC (リモートデバイス局)

データ容量: 64 ワード

アドレス	通信項目	データ範囲	出荷値
RWwn	チャンネル 1	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	チャンネル 2		—
RWwn+2	チャンネル 3		—
RWwn+3	チャンネル 4		—
RWwn+4	チャンネル 5		—
RWwn+5	チャンネル 6		—
RWwn+6	チャンネル 7		—
RWwn+7	チャンネル 8		—
RWwn+8	チャンネル 9		—
RWwn+9	チャンネル 10		—
RWwn+A	チャンネル 11		—
RWwn+B	チャンネル 12		—
RWwn+C	チャンネル 13		—
RWwn+D	チャンネル 14		—
RWwn+E	チャンネル 15		—
RWwn+F	チャンネル 16		—
RWwn+10	チャンネル 17		—
RWwn+11	チャンネル 18		—
RWwn+12	チャンネル 19		—
RWwn+13	チャンネル 20		—
RWwn+14	チャンネル 21		—
RWwn+15	チャンネル 22		—
RWwn+16	チャンネル 23		—
RWwn+17	チャンネル 24		—
RWwn+18	チャンネル 25		—
RWwn+19	チャンネル 26		—
RWwn+1A	チャンネル 27		—
RWwn+1B	チャンネル 28		—
RWwn+1C	チャンネル 29		—
RWwn+1D	チャンネル 30		—
RWwn+1E	チャンネル 31		—
RWwn+1F	チャンネル 32		—
RWwn+20	チャンネル 33		—
RWwn+21	チャンネル 34		—
RWwn+22	チャンネル 35		—
RWwn+23	チャンネル 36		—
RWwn+24	チャンネル 37		—
RWwn+25	チャンネル 38		—
RWwn+26	チャンネル 39		—
RWwn+27	チャンネル 40		—
RWwn+28	チャンネル 41		—
RWwn+29	チャンネル 42		—
RWwn+2A	チャンネル 43		—

次ページへつづく

7. 通信データ一覧

前ページからのつづき

アドレス	通信項目		データ範囲	出荷値
RWwn+2B	チャンネル 44	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+2C	チャンネル 45	拡張領域設定用		—
RWwn+2D	チャンネル 46	拡張領域設定用		—
RWwn+2E	チャンネル 47	拡張領域設定用		—
RWwn+2F	チャンネル 48	拡張領域設定用		—
RWwn+30	チャンネル 49	拡張領域設定用		—
RWwn+31	チャンネル 50	拡張領域設定用		—
RWwn+32	チャンネル 51	拡張領域設定用		—
RWwn+33	チャンネル 52	拡張領域設定用		—
RWwn+34	チャンネル 53	拡張領域設定用		—
RWwn+35	チャンネル 54	拡張領域設定用		—
RWwn+36	チャンネル 55	拡張領域設定用		—
RWwn+37	チャンネル 56	拡張領域設定用		—
RWwn+38	チャンネル 57	拡張領域設定用		—
RWwn+39	チャンネル 58	拡張領域設定用		—
RWwn+3A	チャンネル 59	拡張領域設定用		—
RWwn+3B	チャンネル 60	拡張領域設定用		—
RWwn+3C	チャンネル 61	拡張領域設定用		—
RWwn+3D	チャンネル 62	拡張領域設定用		—
RWwn+3E	チャンネル 63	拡張領域設定用		—
RWwn+3F	チャンネル 64	拡張領域設定用		—

7.3 拡張番号一覧

リモートレジスタ (RW_r、RW_w) 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 (RW_r、RW_w) で扱うことができます。また、メモリエリア機能に対応している通信項目は、リモートレジスタ拡張領域で扱うメモリエリア番号をエリア番号で指定します。拡張番号とエリア番号はリモート出力の ON/OFF で設定します。

- 読取 リモート出力については、7.1 リモート入出力一覧 (P. 29) を参照してください。
- 読取 リモートレジスタについては、7.2 リモートレジスタ一覧 (P. 56) を参照してください。
- 読取 メモリエリア機能については、SRZ 取扱説明書 (IMR01T04-J□) を参照してください。

■ 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 RY_n0～RY_n5 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	RY _n 5	RY _n 4	RY _n 3	RY _n 2	RY _n 1	RY _n 0
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]

- 読取 1局占有1倍設定の場合、拡張番号の設定範囲は、RY_n0～RY_n5 [10 進数表現: 0～63] となります。

● 表示用エリア番号の設定

表示用エリア番号は、リモート出力 RY(n+2)0～RY(n+2)3 で設定します。

ビットイメージ

RY(n+2)3	RY(n+2)2	RY(n+2)1	RY(n+2)0
Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0

ビットデータ: 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16 (0、9～16: 制御エリア)]

- 読取 1局占有1倍設定の場合、エリア番号の指定はできません。制御エリアの通信項目となります。

■ 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]

 1 局占有 1 倍設定の場合、拡張番号の設定範囲は、RYn6～RYnB [10 進数表現: 0～63] となります。

● 設定用エリア番号の設定

設定用エリア番号は、リモート出力 RY(n+2)8～RY(n+2)B で設定します。

ビットイメージ

RY(n+2)B	RY(n+2)A	RY(n+2)9	RY(n+2)8
Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0

ビットデータ: 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～16 (0、9～16: 制御エリア)]

 1 局占有 1 倍設定の場合、エリア番号の指定はできません。制御エリアの通信項目となります。

[例] 設定用拡張番号を「3」設定値 (SV)、設定用エリア番号を「5」に設定する場合

占有局数／拡張サイクリック設定: 4 局占有 1 倍設定

● 設定用拡張番号の設定

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



RY(n+1)A	RY(n+1)9	RY(n+1)8	RYnB	RYnA	RYn9	RYn8	RYn7	RYn6
OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON

ビットデータ: 0: OFF 1: ON

● 設定用エリア番号の設定

メモリエリア番号 5	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
→	0	1	0	1



RY(n+2)B	RY(n+2)A	RY(n+2)9	RY(n+2)8
OFF	ON	OFF	ON

ビットデータ: 0: OFF 1: ON

■ 拡張番号一覧



属性

RO: 読み出し専用 [リモートデバイス局 (COM-JC) → マスタ局 (PLC)]

R/W: 読み出しおよび書き込み兼用 [リモートデバイス局 (COM-JC) ↔ 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 台分の占有チャンネル数

★: 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 モジュールのチャンネル 2 とチャンネル 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	入力スケール下限～入力スケール上限 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	—
1	操作用出力値 (MV) モニタ [加熱側] ♣	RO	PID 制御、加熱冷却 PID 制御の場合: -5.0～+105.0 % 位置比例 PID 制御で開度帰還抵抗 (FBR) 入力ありの場合: 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 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 0 (0.0) V/I 入力: 0.0
4	PID/AT 切換 *	R/W	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT) 実行	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)～入力スパン (単位: °C) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 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 加熱冷却 PID 制御時は加熱側、冷却側ともに二位置動作	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 30 (30.0) 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 (0、0.0: PD 動作) 位置比例 PID 制御: 1～3600 秒または 0.1～1999.9 秒 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。	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 (0、0.0: PI 動作) 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。	Z-TIO: 4	60
8	PV バイアス	R/W	-入力スパン～+入力スパン 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	0 (0.0)

* 操作については、6.2 CC-Link フラグ操作 (P. 22) を参照してください。

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
9	イベント 1 設定値 ★	R/W	偏差動作、チャンネル間偏差動作: -入力スパン～+入力スパン 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 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	Z-TIO: 4	50 (50.0)
10	イベント 2 設定値 ★	R/W	小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 操作用出力値動作: -5.0～+105 % イベント種類が「0: イベント機能なし」の場合は、RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	50 (50.0)
11 : 15	予約	—	—	—	—
16	不使用	—	—	—	—
17	RUN/STOP 切換	R/W	RUN/STOP 切換の論理は型式によって変わります。 COM-JC*02-1 の場合 0: RUN (制御開始) 1: STOP (制御停止) COM-JC*02-2 の場合 0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始)	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 V: 電圧パルス T: トライアック D: オープンコレクタ 電圧/電流出力の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	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	マニュアル操作用出力値 ♣	R/W	PID 制御の場合: 出力リミッタ下限～ 出力リミッタ上限 加熱冷却 PID 制御の場合: -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 制御の場合: 開度帰還抵抗 (FBR) 入力ありで、FBR 入力が断線していない場合: 出力リミッタ下限～ 出力リミッタ上限 開度帰還抵抗 (FBR) 入力なし、または FBR 入力が断線している場合: 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	Z-TIO: 4	0.0

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
21	設定リミッタ上限	R/W	設定リミッタ下限～入力スケール上限 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	入力スケール上限
22	設定リミッタ下限	R/W	入力スケール下限～設定リミッタ上限 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	入力スケール下限
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	0.0
24	ヒータ断線警報 (HBA) 設定値	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) 電流検出器 (CT) 入力なし、または CT 割付「0: なし」の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	0.0
25	小数点位置	R/W	0: 小数点なし 1: 小数点以下 1 桁 2: 小数点以下 2 桁 3: 小数点以下 3 桁 4: 小数点以下 4 桁 熱電対 (TC) 入力: • K、J、T、E の場合 0、1 選択可能 • 上記以外の場合 0 のみ選択可能 測温抵抗体 (RTD) 入力: 0、1 選択可能 電圧 (V)／電流 (I) 入力: すべて選択可能	Z-TIO: 4	型式コードによって異なる 指定なしの場合: TC/RTD 入力: 1 V/I 入力: 1
26	操作用出力値 (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)～入力スパン (単位: °C) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.1～1000.0 % 加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 30 (30.0) 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 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: -入力スパン～+入力スパン (単位: °C) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 電圧 (V) 入力／電流 (I) 入力: 入力スパンの-100.0～+100.0 % マイナス (-) 設定でオーバーラップとなります。ただし、オーバーラップ範囲は、比例帯の範囲内となります。 加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	0 (0.0)
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

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
31	設定値モニタ	RO	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	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
34	制御応答パラメータ ★♣	R/W	0: Slow 1: Medium 2: Fast [P、PD 動作時: 無効]	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	入力種類	R/W	0: 熱電対 K 1: 熱電対 J 2: 熱電対 R 3: 熱電対 S 4: 熱電対 B 5: 熱電対 E 6: 熱電対 N 7: 熱電対 T 8: 熱電対 W5Re/W26Re 9: 熱電対 PLII 12: 測温抵抗体 Pt100 13: 測温抵抗体 JPt100 14: 電流 DC 0～20 mA 15: 電流 DC 4～20 mA 16: 電圧 (高) DC 0～10 V 17: 電圧 (高) DC 0～5 V 18: 電圧 (高) DC 1～5 V 19: 電圧 (低) DC 0～1 V 20: 電圧 (低) DC 0～100 mV 21: 電圧 (低) DC 0～10 mV 22: 開度抵抗入力 100～150 Ω 23: 開度抵抗入力 151 Ω～6 kΩ 熱電対入力、測温抵抗体入力、電流入力、電圧 (低) 入力、開度抵抗入力から、電圧 (高) 入力へ切り換える場合には、モジュール側面の入力切換スイッチで切り換えてください。 切換方法については、SRZ 取扱説明書 (IMS01T04-J□) を参照してください。	Z-TIO: 4	型式コード によって異なる 指定なしの場合: 0
37	設定変化率リミッタ上昇 ★	R/W	0 (0.0)～入力スパン／単位時間 * 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 0 (0.0): 機能なし * 単位時間: 60 秒 (出荷値)	Z-TIO: 4	0 (0.0)

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
38	制御動作	R/W	0: ブリリアント II PID 制御 (正動作) 1: ブリリアント II PID 制御 (逆動作) 2: ブリリアント II 加熱冷却 PID 制御 [水冷タイプ] 3: ブリリアント II 加熱冷却 PID 制御 [空冷タイプ] 4: ブリリアント II 加熱冷却 PID 制御 [冷却ゲインリニアタイプ] 5: ブリリアント II 位置比例 PID 制御 奇数チャンネル: 0~5 選択可能 偶数チャンネル: 0, 1 選択可能	Z-TIO: 4	型式コード によって異なる 指定なしの 場合: 1
39	イベント 1 種類	R/W	0: なし 1: 上限偏差 (SV モニタ値使用) ¹ 2: 下限偏差 (SV モニタ値使用) ¹ 3: 上下限偏差 (SV モニタ値使用) ¹ 4: 範囲内 (SV モニタ値使用) ¹ 5: 上限入力値 ¹ 6: 下限入力値 ¹ 7: 上限設定値 8: 下限設定値 9: 不使用 10: 上限操作出力値 [加熱側] ^{1,2} 11: 下限操作出力値 [加熱側] ^{1,2} 12: 上限操作出力値 [冷却側] ¹ 13: 下限操作出力値 [冷却側] ¹	Z-TIO: 4	型式コード によって異なる 指定なしの 場合: 0
40	イベント 2 種類	R/W	14: 上限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 15: 下限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 16: 上下限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 17: 範囲内 (ローカル SV 値使用) ¹ 18: チャンネル間偏差上限 ¹ 19: チャンネル間偏差下限 ¹ 20: チャンネル間偏差上下限 ¹ 21: チャンネル間範囲内偏差 ¹ ¹ イベント待機動作の選択が可能です。 ² 位置比例 PID 制御で開度帰還抵抗 (FBR) 入力ありの場合は、開度帰還抵抗 (FBR) 入力値になります。	Z-TIO: 4	型式コード によって異なる 指定なしの 場合: 0
41	イベント 1 動作すきま	R/W	① 偏差/入力値/設定値/チャンネル間 偏差動作の場合: 0 (0.0)~入力スパン (単位: °C) 小数点位置は小数点位置設定によって 異なります。	Z-TIO: 4	①の場合: 1 (1.0) ②の場合: 1.0
42	イベント 2 動作すきま	R/W	② 操作出力値動作の場合: 0.0~110.0 %	Z-TIO: 4	①の場合: 1 (1.0) ②の場合: 1.0

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
43	イベント 1 待機動作	R/W	0: 待機なし 1: 待機あり (電源 ON 時、STOP から RUN への切換時) 2: 再待機あり (電源 ON 時、STOP から RUN への切換時、SV 変更時)	Z-TIO: 4	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
44	イベント 2 待機動作	R/W	入力値、偏差、または操作出力値動作選択時のみ有効 偏差の場合、リモートモードおよび設定変比率リミッタ動作中の待機動作は無効	Z-TIO: 4	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
45	不使用	—	—	—	—
46	出力リミッタ上限 [加熱側] ♣	R/W	出力リミッタ下限 [加熱側]~105.0 % 位置比例 PID 制御の場合: 開度帰還抵抗(FBR) 入力がある場合で、開度帰還抵抗 (FBR) 入力が断線していない場合のみ、有効になります。	Z-TIO: 4	105.0
47	出力リミッタ下限 [加熱側] ♣	R/W	-5.0 %~出力リミッタ上限 [加熱側] 位置比例 PID 制御の場合: 開度帰還抵抗(FBR) 入力がある場合で、開度帰還抵抗 (FBR) 入力が断線していない場合のみ、有効になります。	Z-TIO: 4	-5.0
48	不使用	—	—	—	—
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) イベント 4 が「9: 制御ループ断線警報 (LBA)」以外の場合は、RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	480
51	LBA デッドバンド ★	R/W	0 (0.0)~入力スパン 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 イベント 4 が「9: 制御ループ断線警報 (LBA)」以外の場合は、RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	0 (0.0)
52	不使用	—	—	—	—
53	不使用	—	—	—	—
54	イベント 3 設定値 ★	R/W	偏差動作、チャネル間偏差動作、 昇温完了範囲: -入力スパン~+入力スパン 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 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	Z-TIO: 4	50 (50.0)
55	イベント 4 設定値 ★	R/W	小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 操作出力値動作: -5.0~+105.0 % イベント種類が「0: イベント機能なし」の場合は、RO (読み出しのみ) になります。 イベント 3 が「9: 昇温完了」の場合は、イベント 3 設定値が昇温完了範囲になります。 イベント 4 が「9: 制御ループ断線警報 (LBA)」の場合は、イベント 4 設定値が RO (読み出しのみ) になります。	Z-TIO: 4	50 (50.0)

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
56	イベント 3 種類	R/W	0: なし 1: 上限偏差 (SV モニタ値使用) ¹ 2: 下限偏差 (SV モニタ値使用) ¹ 3: 上下限偏差 (SV モニタ値使用) ¹ 4: 範囲内 (SV モニタ値使用) ¹ 5: 上限入力値 ¹ 6: 下限入力値 ¹ 7: 上限設定値 8: 下限設定値 9: イベント 3: 昇温完了 イベント 4: 制御ループ断線警報 (LBA) 10: 上限操作出力値 [加熱側] ^{1,2} 11: 下限操作出力値 [加熱側] ^{1,2} 12: 上限操作出力値 [冷却側] ¹ 13: 下限操作出力値 [冷却側] ¹ 14: 上限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 15: 下限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 16: 上下限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 17: 範囲内 (ローカル SV 値使用) ¹ 18: チャネル間偏差上限 ¹ 19: チャネル間偏差下限 ¹ 20: チャネル間偏差上下限 ¹ 21: チャネル間範囲内偏差 ¹ ¹ イベント待機動作の選択が可能です。 ² 位置比例 PID 制御で開度帰還抵抗 (FBR) 入力ありの場合は、開度帰還抵抗 (FBR) 入力値になります。	Z-TIO: 4	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
57	イベント 4 種類	R/W	12: 上限操作出力値 [冷却側] ¹ 13: 下限操作出力値 [冷却側] ¹ 14: 上限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 15: 下限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 16: 上下限偏差 (ローカル SV 値使用) ¹ 17: 範囲内 (ローカル SV 値使用) ¹ 18: チャネル間偏差上限 ¹ 19: チャネル間偏差下限 ¹ 20: チャネル間偏差上下限 ¹ 21: チャネル間範囲内偏差 ¹ ¹ イベント待機動作の選択が可能です。 ² 位置比例 PID 制御で開度帰還抵抗 (FBR) 入力ありの場合は、開度帰還抵抗 (FBR) 入力値になります。	Z-TIO: 4	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
58	イベント 3 動作すきま	R/W	① 偏差／入力値／設定値／チャネル間偏差動作の場合: 0 (0.0)～入力スパン (単位: °C) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	①の場合: 1 (1.0) ②の場合: 1.0
59	イベント 4 動作すきま	R/W	② 操作出力値動作の場合: 0.0～110.0 %	Z-TIO: 4	①の場合: 1 (1.0) ②の場合: 1.0
60	イベント 3 待機動作	R/W	0: 待機なし 1: 待機あり (電源 ON 時、STOP から RUN への切換時) 2: 再待機あり (電源 ON 時、STOP から RUN への切換時、SV 変更時)	Z-TIO: 4	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
61	イベント 4 待機動作	R/W	入力値、偏差、または操作出力値動作選択時のみ有効 偏差の場合、リモートモードおよび設定変化率リミッタ動作中の待機動作は無効	Z-TIO: 4	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
62	設定変化率リミッタ下降 ★	R/W	0 (0.0)～入力スパン／単位時間 * 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。 0 (0.0): 機能なし * 単位時間: 60 秒 (出荷値)	Z-TIO: 4	0 (0.0)

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
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 Bit 5: 昇温完了 Bit 6: パーンアウト 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 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	—
65	不使用	—	—	—	—
66	不使用	—	—	—	—
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	不使用	—	—	—	—
72	不使用	—	—	—	—
73	デジタル出力 (DO) 状態 モニタ	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	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
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] 制御出力の場合、時間比例出力時のみ有効	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 リモート設定入力でリモート制御を行う場合、コントローラ間通信によるカスケード制御および比率設定を行う場合は、リモートモードに切り換えます。	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

次ページへつづく

前ページからのつづき

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 (0、0.0: PD 動作) * 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。 加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	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 (0、0.0: PI 動作) 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。 加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	60
114 ⋮ 127	不使用	—	—	—	—
128	マニュアルリセット ★	R/W	−100.0～+100.0 % 積分機能が有効な場合は RO (読み出しのみ可能) になります。 積分時間[加熱側]または積分時間[冷却側]がゼロの時、マニュアルリセット値が加算されます。	Z-TIO: 4	0.0
129	エリアソーク時間停止機能	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	Z-TIO: 4	0
130	比例周期の 最低 ON/OFF 時間	R/W	0～1000 ms 電圧／電流出力の場合は RO (読み出しのみ) になります。	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 D: オープンコレクタ	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) 電流検出器 (CT) 入力なし、または CT 割付が「0: なし」の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。 ヒータ断線警報 (HBA) の種類が「0: タイプ A」の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	30.0

* 加熱冷却 PID 制御の場合、加熱側または冷却側の積分時間をゼロに設定すると、加熱側、冷却側ともに PD 動作になります。

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
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) 電流検出器 (CT) 入力なし、または CT 割付 が「0: なし」の場合は RO (読み出しのみ可 能) になります。 ヒータ断線警報 (HBA) の種類が「0: タイプ A」の場合は RO (読み出しのみ可能) になり ます。	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 % 開平演算が「0: 開平演算なし」の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	0.00
144	不使用	—	—	—	—
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 1: 論理出力 2 Bit 2: 論理出力 3 Bit 3: 論理出力 4 Bit 4: 論理出力 5 Bit 5: 論理出力 6 Bit 6: 論理出力 7 Bit 7: 論理出力 8 Bit 8～Bit 15: 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 カスケード制御: カスケードバイアス 比率設定: 比率設定バイアス	R/W	–入力スパン～+入力スパン 小数点位置は小数点位置設定によって異な ります。	Z-TIO: 4	0 (0.0)
149	RS デジタルフィルタ カスケード制御: カスケードデジタルフィル タ 比率設定: 比率設定デジタルフィルタ	R/W	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	Z-TIO: 4	0.0
150	RS レシオ カスケード制御: カスケードレシオ 比率設定: 比率設定レシオ	R/W	0.001～9.999	Z-TIO: 4	1.000
151	不使用	—	—	—	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
152	不使用	—	—	—	—
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	−100.0〜+100.0 %	Z-TIO: 4	0.0
156	出力分配レシオ	R/W	−9.999〜+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	−100.0〜+100.0 %	Z-DIO: 8	0.0
159	DO 出力分配レシオ	R/W	−9.999〜+9.999	Z-DIO: 8	1.000
160	表示単位	R/W	0: °C 熱電対 (TC)/測温抵抗体 (RTD) 入力時の単位です。	Z-TIO: 4	0
161	入力スケール上限	R/W	熱電対 (TC)/測温抵抗体 (RTD) 入力: 入力スケール下限〜 入力レンジの最大値 電圧 (V)/電流 (I) 入力: −19999〜+19999 (ただし、スパンは 20000 以内) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 入力レンジの最大値 V/I 入力: 100.0
162	入力スケール下限	R/W	熱電対 (TC)/測温抵抗体 (RTD) 入力: 入力レンジの最小値〜 入力スケール上限 電圧 (V)/電流 (I) 入力: −19999〜+19999 (ただし、スパンは 20000 以内) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 入力レンジの最小値 V/I 入力: 0.0
163	入力異常判断点上限	R/W	入力異常判断点下限値〜 (入力レンジ上限値 + 入力スパンの 5 %) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	入力レンジ 上限値 + (入力スパンの 5 %)
164	入力異常判断点下限	R/W	(入力レンジ下限値 − 入力スパンの 5 %) 〜入力異常判断点上限値 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	入力レンジ 下限値 − (入力スパンの 5 %)
165	バーンアウト方向	R/W	0: アップスケール 1: ダウンスケール 熱電対入力と電圧 (低) 入力の場合に有効	Z-TIO: 4	0
166	開平演算	R/W	0: 開平演算なし 1: 開平演算あり	Z-TIO: 4	0
167 ⋮ 170	不使用	—	—	—	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
171	DI 機能割付	R/W	0～29 (P. 97 参照)	Z-DIO: 1	型式コード によって異なる 指定なしの場合: 0
172 ⋮ 179	不使用	—	—	—	—
180	出力割付 (論理出力選択機能)	R/W	0: 制御出力 1: 論理出力結果 2: フェイル出力	Z-TIO: 4	0
181 ⋮ 185	不使用	—	—	—	—
186	励磁／非励磁 (論理出力選択機能)	R/W	0: 励磁 1: 非励磁	Z-TIO: 4	0
187 ⋮ 199	不使用	—	—	—	—
200	イベント 1 動作の 強制 ON 選択	R/W	ビットデータ Bit 0: 入力異常時に強制 ON Bit 1: マニュアルモード時に強制 ON Bit 2: AT 実行中に強制 ON Bit 3: 設定変化率リミッタ動作中に 強制 ON Bit 4～Bit 15: 不使用 データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	Z-TIO: 4	0
201	イベント 1 チャンネル設定	R/W	1: チャンネル 1 2: チャンネル 2 3: チャンネル 3 4: チャンネル 4 チャンネル間偏差動作のみ有効	Z-TIO: 4	1
202	イベント 1 インターロック	R/W	0: 不使用 1: 使用	Z-TIO: 4	0
203	イベント 1 遅延タイマ	R/W	0～18000 秒	Z-TIO: 4	0
204	イベント 2 動作の 強制 ON 選択	R/W	ビットデータ Bit 0: 入力異常時に強制 ON Bit 1: マニュアルモード時に強制 ON Bit 2: AT 実行中に強制 ON Bit 3: 設定変化率リミッタ動作中に 強制 ON Bit 4～Bit 15: 不使用 データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	Z-TIO: 4	0
205	イベント 2 チャンネル設定	R/W	1: チャンネル 1 2: チャンネル 2 3: チャンネル 3 4: チャンネル 4 チャンネル間偏差動作のみ有効	Z-TIO: 4	1

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
206	イベント 2 インターロック	R/W	0: 不使用 1: 使用	Z-TIO: 4	0
207	イベント 2 遅延タイマ	R/W	0～18000 秒	Z-TIO: 4	0.0
208	イベント 3 動作の 強制 ON 選択	R/W	ビットデータ Bit 0: 入力異常時に強制 ON Bit 1: マニュアルモード時に強制 ON Bit 2: AT 実行中に強制 ON Bit 3: 設定変化率リミッタ動作中に 強制 ON Bit 4～Bit 15: 不使用 データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	Z-TIO: 4	0
209	イベント 3 チャンネル設定	R/W	1: チャンネル 1 2: チャンネル 2 3: チャンネル 3 4: チャンネル 4 チャンネル間偏差動作のみ有効	Z-TIO: 4	1
210	イベント 3 インターロック	R/W	0: 不使用 1: 使用	Z-TIO: 4	0
211	イベント 3 遅延タイマ	R/W	0～18000 秒	Z-TIO: 4	0.0
212	イベント 4 動作の 強制 ON 選択	R/W	ビットデータ Bit 0: 入力異常時に強制 ON Bit 1: マニュアルモード時に強制 ON Bit 2: AT 実行中に強制 ON Bit 3: 設定変化率リミッタ動作中に 強制 ON Bit 4～Bit 15: 不使用 データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	Z-TIO: 4	0
213	イベント 4 チャンネル設定	R/W	1: チャンネル 1 2: チャンネル 2 3: チャンネル 3 4: チャンネル 4 チャンネル間偏差動作のみ有効	Z-TIO: 4	1
214	イベント 4 インターロック	R/W	0: 不使用 1: 使用	Z-TIO: 4	0
215	イベント 4 遅延タイマ	R/W	0～18000 秒	Z-TIO: 4	0.0
216 ⋮ 219	不使用	—	—	—	—
220	CT レシオ	R/W	0～9999	Z-TIO: 4	CTL-6-P-N: 800 CTL-12- S56-10L-N: 1000

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
221	ヒータ断線警報 (HBA) 種類	R/W	0: ヒータ断線警報 (HBA) タイプ A [時間比例出力に対応] 1: ヒータ断線警報 (HBA) タイプ B [連続出力に対応]	Z-TIO: 4	注文時の出力種類に合わせて選択される
222	ヒータ断線警報 (HBA) 遅延回数	R/W	0~255 回	Z-TIO: 4	5
223	CT 割付	R/W	0: なし 1: OUT1 2: OUT2 3: OUT3 4: OUT4	Z-TIO: 4	Z-TIO モジュールごとに CH1: 1 CH2: 2 CH3: 3 CH4: 4
224 ⋮ 229	不使用	—	—	—	—
230	ホット／コールドスタート	R/W	0: ホットスタート 1 1: ホットスタート 2 2: コールドスタート	Z-TIO: 4	0
231 ⋮ 233	不使用	—	—	—	—
234	SV トラッキング	R/W	0: SV トラッキングなし 1: SV トラッキングあり	Z-TIO: 4	1
235	MV 転送機能 [オートモード → マニュアルモードへ切り換えたときの動作]	R/W	0: オートモード時の操作用出力値 (MV) を使用 [バランスレスバンプレス機能] 1: 前回のマニュアルモード時の操作用出力値 (MV) を使用	Z-TIO: 4	0
236	スタート判断点	R/W	0 (0.0)~入力スパン (単位は入力値と同じ) 0 (0.0): ホット／コールドスタートの設定に従った動作 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	仕様によって異なる
237	不使用	—	—	—	—
238	不使用	—	—	—	—
239	PV 転送機能	R/W	0: 不使用 (転送しない) 1: 使用 (転送する)	Z-TIO: 4	0
240	積分／微分時間の 小数点位置 ♣	R/W	0: 1 秒設定 (小数点なし) 1: 0.1 秒設定 (小数点以下 1 桁)	Z-TIO: 4	0
241	微分ゲイン ♣	R/W	0.1~10.0	Z-TIO: 4	6.0
242	二位置動作すきま上側	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) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 1 (1.0) V/I 入力: 0.1
243	二位置動作すきま下側	R/W	電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.0~100.0 %	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 1 (1.0) V/I 入力: 0.1

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
244	入力異常時動作上限	R/W	0: 通常制御 (現状の出力) 1: 入力異常時の操作用出力値	Z-TIO: 4	0
245	入力異常時動作下限	R/W		Z-TIO: 4	0
246	入力異常時の操作用出力値	R/W	-105.0～+105.0 % 実際の出力値は出力リミッタによって制限された値となります。 位置比例 PID 制御の場合: 開度帰還抵抗(FBR) 入力がない場合、または、開度帰還抵抗 (FBR) 入力が断線している場合、入力異常時の動作は、STOP 時のバルブ動作の設定に従った動作となります。	Z-TIO: 4	0.0
247	出力変化率リミッタ上昇 [加熱側] ♣	R/W	操作出力の 0.0～100.0 %/秒 (0.0: 機能なし) 位置比例 PID 制御の場合は無効になります。	Z-TIO: 4	0.0
248	出力変化率リミッタ下降 [加熱側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	0.0
249	不使用	—	—	—	—
250	不使用	—	—	—	—
251	微分動作選択 ♣	R/W	0: 測定値微分 1: 偏差微分	Z-TIO: 4	0
252	アンダーシュート抑制係数 ♣	R/W	0.000～1.000	Z-TIO: 4	水冷: 0.100 空冷: 0.250 冷却ゲイン リニアタイプ: 1.000
253	不使用	—	—	—	—
254	出力リミッタ上限 [冷却側] ♣	R/W	出力リミッタ下限 [冷却側]～105.0 %	Z-TIO: 4	105.0
255	出力リミッタ下限 [冷却側] ♣	R/W	-5.0 %～出力リミッタ上限 [冷却側]	Z-TIO: 4	-5.0
256	出力変化率リミッタ上昇 [冷却側] ♣	R/W	操作出力の 0.0～100.0 %/秒 (0.0: 機能なし) 位置比例 PID 制御の場合は無効になります。	Z-TIO: 4	0.0
257	出力変化率リミッタ下降 [冷却側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	0.0
258	STOP 時の操作用出力値 [加熱側] ♣	R/W	-5.0～+105.0 % 位置比例 PID 制御の場合: 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がある場合、開度 帰還抵抗 (FBR) 入力が断線していない場合 のみ、STOP 時の操作用出力値 [加熱側] を出 力します。	Z-TIO: 4	-5.0
259	STOP 時の操作用出力値 [冷却側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	-5.0
260	開度帰還抵抗 (FBR) 入力断 線時の動作 ♣	R/W	0: STOP 時のバルブ動作設定に従う 1: 制御動作継続	Z-TIO: 4	0
261	不使用	—	—	—	—
262	開閉出力中立帯 ♣	R/W	出力の 0.1～10.0 %	Z-TIO: 4	2.0
263	不使用	—	—	—	—
264	開度調整 ♣	R/W	0: 調整終了 1: 開 (オープン) 側調整開始 2: 閉 (クローズ) 側調整開始	Z-TIO: 4	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
265	積算出力リミッタ ♣	R/W	コントロールモータ時間の 0.0～200.0 % (0.0: 積算出力リミッタ OFF) 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がある場合は無効になります。	Z-TIO: 4	150.0
266	コントロールモータ時間 ♣	R/W	5～1000 秒	Z-TIO: 4	10
267	STOP 時のバルブ動作 ♣	R/W	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 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がなし、または、 開度帰還抵抗 (FBR) 入力が断線している場合に有効になります。	Z-TIO: 4	0
268	不使用	—	—	—	—
269	不使用	—	—	—	—
270	AT バイアス ♣	R/W	–入カスパン～+入カスパン 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	0 (0.0)
271	AT サイクル ♣	R/W	0: 1.5 サイクル 1: 2.0 サイクル 2: 2.5 サイクル 3: 3.0 サイクル	Z-TIO: 4	1
272	AT 動作すきま時間 ♣	R/W	0.0～50.0 秒	Z-TIO: 4	10.0
273	AT オン出力値 ♣	R/W	AT オフ出力値～+105.0 % 実際の出力値は出力リミッタによって制限された値となります。 位置比例 PID 制御の場合: 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がある場合で、開度帰還抵抗 (FBR) 入力が断線していない場合のみ、有効になります。(AT 時の開度帰還抵抗入力の上限值)	Z-TIO: 4	105.0
274	AT オフ出力値 ♣	R/W	–105.0～AT オン出力値 実際の出力値は出力リミッタによって制限された値となります。 位置比例 PID 制御の場合: 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がある場合で、開度帰還抵抗 (FBR) 入力が断線していない場合のみ、有効になります。(AT 時の開度帰還抵抗入力の下限值)	Z-TIO: 4	–105.0
275	比例帯調整係数 [加熱側] ♣	R/W	0.01～10.00 倍	Z-TIO: 4	1.00
276	積分時間調整係数 [加熱側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	1.00
277	微分時間調整係数 [加熱側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	1.00
278	比例帯調整係数 [冷却側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	1.00
279	積分時間調整係数 [冷却側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	1.00
280	微分時間調整係数 [冷却側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	1.00

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
281	比例帯リミッタ上限 [加熱側] ♣	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) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 入力スパン V/I 入力: 1000.0
282	比例帯リミッタ下限 [加熱側] ♣	R/W	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 加熱冷却 PID 制御時は加熱側、冷却側ともに二位置動作	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 0 (0.0) V/I 入力: 0.0
283	積分時間リミッタ上限 [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	Z-TIO: 4	3600
284	積分時間リミッタ下限 [加熱側] ♣	R/W	位置比例 PID 制御: 1～3600 秒または 0.1～1999.9 秒 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。	Z-TIO: 4	PID 制御、 加熱冷却 PID 制御: 0 位置比例 PID 制御: 1
285	微分時間リミッタ上限 [加熱側] ♣	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 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。	Z-TIO: 4	3600
286	微分時間リミッタ下限 [加熱側] ♣	R/W		Z-TIO: 4	0
287	比例帯リミッタ上限 [冷却側] ♣	R/W	熱電対 (TC)/測温抵抗体 (RTD) 入力: 1～入力スパンまたは 0.1～入力スパン (単位: °C) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 入力スパン V/I 入力: 1000.0
288	比例帯リミッタ下限 [冷却側] ♣	R/W	電圧 (V)/電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.1～1000.0 %	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 1 (0.1) V/I 入力: 0.1
289	積分時間リミッタ上限 [冷却側] ♣	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 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。	Z-TIO: 4	3600
290	積分時間リミッタ下限 [冷却側] ♣	R/W	加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	0
291	微分時間リミッタ上限 [冷却側] ♣	R/W	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 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。	Z-TIO: 4	3600
292	微分時間リミッタ下限 [冷却側] ♣	R/W	加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	0
293 ⋮ 299	不使用	—	—	—	—
300	設定変化率リミッタ 単位時間	R/W	1～3600 秒	Z-TIO: 4	60
301	ソーク時間単位	R/W	0: 0～5999 分 [0 時間 00 分～99 時間 59 分の場合] 1: 0～11999 秒 [0 分 00 秒～199 分 59 秒の場合] メモリエリア運転経過時間モニタとエリアソーク時間のデータ範囲を設定します。	Z-TIO: 4	1

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
302 ⋮ 340	不使用	—	—	—	—
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	-10.0～+100.0 °C	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 1: 1 回実行 * 2: 毎回実行 * スタートアップチューニングが終了すると、自動的に「0: ST 不使用」に戻ります。 ST 起動条件選択に従って、スタートアップチューニング (ST) を実行します。 位置比例PID制御以外の場合はRO (読み出しのみ可能) になります。	Z-TIO: 4	0
351	ST 比例帯調整係数	R/W	0.01～10.00 倍	Z-TIO: 4	1.00
352	ST 積分時間調整係数	R/W		Z-TIO: 4	1.00
353	ST 微分時間調整係数	R/W		Z-TIO: 4	1.00
354	ST 起動条件選択	R/W	0: 電源 ON にしたとき、STOP から RUN に切り換えたとき、または設定値 (SV) を変更したときに起動 1: 電源 ON にしたとき、または STOP から RUN に切り換えたときに起動 2: 設定値 (SV) を変更したときに起動	Z-TIO: 4	0
355	自動昇温グループ	R/W	0～16 (0: グループ自動昇温機能なし)	Z-TIO: 4	0
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	0
357	自動昇温むだ時間	R/W	0.1～1999.9 秒	Z-TIO: 4	10.0
358	自動昇温傾斜データ	R/W	1 (0.1)～入力スパン／分 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	1 (1.0)
359	不使用	—	—	—	—
360	NM モード選択 (外乱 1 用)	R/W	0: NM 機能なし 1: NM 機能モード 2: 学習モード 3: チューニングモード NM 機能: Nice-MEET 機能	Z-TIO: 4	0
361	NM モード選択 (外乱 2 用)	R/W		Z-TIO: 4	0
362	NM 量 1 (外乱 1 用)	R/W	-100.0～+100.0 %	Z-TIO: 4	0.0
363	NM 量 1 (外乱 2 用)	R/W		Z-TIO: 4	0.0

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
364	NM 量 2 (外乱 1 用)	R/W	-100.0~+100.0 %	Z-TIO: 4	0.0
365	NM 量 2 (外乱 2 用)	R/W		Z-TIO: 4	0.0
366	NM 切換時間 (外乱 1 用)	R/W	0~3600 秒または 0.0~1999.9 秒	Z-TIO: 4	0
367	NM 切換時間 (外乱 2 用)	R/W		Z-TIO: 4	0
368	NM 動作時間 (外乱 1 用)	R/W	1~3600 秒	Z-TIO: 4	600
369	NM 動作時間 (外乱 2 用)	R/W		Z-TIO: 4	600
370	NM 動作待ち時間 (外乱1用)	R/W	0.0~600.0 秒	Z-TIO: 4	0.0
371	NM 動作待ち時間 (外乱2用)	R/W		Z-TIO: 4	0.0
372	NM 量学習回数	R/W	0~10 回 (0: 学習なし)	Z-TIO: 4	1
373	NM 起動信号	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)	Z-TIO: 4	0
374	NM 切換時間の小数点位置	R/W	0: 1 秒設定 (小数点なし) 1: 0.1 秒設定 (小数点以下 1 桁)	Z-TIO: 4	0
375	NM 出力値平均処理時間	R/W	0.1~200.0 秒	Z-TIO: 4	1.0
376	NM 測定安定幅	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: 0 (0.0)~入力スパン (単位: %) 小数点位置は小数点位置設定によって異なります。	Z-TIO: 4	TC/RTD 入力: 1 (1.0) V/I 入力: 1.0
377	運転モード割付 1 (論理出力選択機能) 論理出力 1~4	R/W	0: 割付なし 1: 運転モード (モニタ、制御) 2: 運転モード (モニタ、イベント機能、制御) 3: オート/マニュアル 4: リモート/ローカル 5: 不使用 (設定しないでください)	Z-TIO: 4	0
378	運転モード割付 2 (論理出力選択機能) 論理出力 5~8	R/W		Z-TIO: 4	0
379	SV 選択機能の動作選択	R/W	0: リモート SV 機能 1: カスケード制御機能 2: 比率設定機能 3: カスケード制御 2 機能	Z-TIO: 4	0
380	リモート SV 機能 マスタチャンネル モジュールアドレス	R/W	-1 (自モジュールからマスタチャンネルを選択する場合) 0~99 (自モジュール以外からマスタチャンネルを選択する場合)	Z-TIO: 4	-1
381	リモート SV 機能 マスタチャンネル選択	R/W	1~99	Z-TIO: 4	1
382	出力分配 マスタチャンネル モジュールアドレス	R/W	-1 (自モジュールからマスタチャンネルを選択する場合) 0~99 (自モジュール以外からマスタチャンネルを選択する場合)	Z-TIO: 4	-1
383	出力分配 マスタチャンネル選択	R/W	1~99	Z-TIO: 4	1
384	連動モジュールアドレス	R/W	-1 (自モジュールのチャンネルに連動させる場合) 0~99 (自モジュール以外のチャンネルに連動させる場合)	Z-TIO: 4	-1

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
385	連動モジュールチャネル選択	R/W	1～99 選択モジュールが Z-TIO モジュールの場合に有効	Z-TIO: 4	1
386	連動モジュール選択スイッチ	R/W	ビットデータ Bit 0: メモリエリア番号 Bit 1: 運転モード Bit 2: オート／マニュアル Bit 3: リモート／ローカル Bit 4: NM 起動信号 Bit 5: インターロック解除 Bit 6: エリアソーク時間の一時停止状態 Bit 7～Bit 15: 不使用 データ 0: 連動させない 1: 連動させる [10 進数表現: 0～127]	Z-TIO: 4	0
387	制御開始／停止保持設定	R/W	0: 保持しない (STOP スタート) 1: 保持する (RUN/STOP 保持)	Z-TIO: 1 Z-DIO: 1	1
388	インターバル時間	R/W	0～250 ms	Z-TIO: 1 Z-DIO: 1	10
389	不使用	—	—	—	—
390	メモリエリアセット信号の有効／無効	R/W	0: 有効 1: 無効	Z-DIO: 1	1
391	DO 信号割付モジュールアドレス 1	R/W	–1、0～99 「–1」を選択した場合は、接続されているすべてのモジュールの同一信号（昇温完了、DO マニュアル出力値は除く）を OR 処理し、DO から出力します。	Z-DIO: 1	–1
392	DO 信号割付モジュールアドレス 2	R/W		Z-DIO: 1	–1
393	DO 出力割付 1 [DO1～DO4]	R/W	0～13 (P. 98 参照)	Z-DIO: 1	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
394	DO 出力割付 2 [DO5～DO8]	R/W		Z-DIO: 1	型式コードによって異なる 指定なしの場合: 0
395	DO 励磁／非励磁	R/W	0: 励磁 1: 非励磁	Z-DIO: 8	0
396	DO 出力分配 マスタチャネル モジュールアドレス	R/W	–1 (自モジュールからマスタチャネルを選択する場合) 0～99 (自モジュール以外からマスタチャネルを選択する場合)	Z-DIO: 8	–1
397	DO 出力分配 マスタチャネル選択	R/W	1～99	Z-DIO: 8	1
398	DO_STOP 時の操作出力値	R/W	–5.0～+105.0 %	Z-DIO: 8	–5.0
399	DO 出力リミッタ上限	R/W	DO 出力リミッタ下限～105.0 %	Z-DIO: 8	105.0
400	DO 出力リミッタ下限	R/W	–5.0 %～DO 出力リミッタ上限	Z-DIO: 8	–5.0

次ページへつづく

前ページからのつづき

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
401 ⋮ 499	不使用	—	—	—	—
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 ¹ 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 モジュール 5: Z-DIO モジュール	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 1～16: Z-TIO モジュール 17～32: Z-DIO モジュール 33～99: 予約	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 ²	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	—	—	—	—

COM-JC のデータです。

Note: コントローラアドレス 1～16 の場合: 4
 コントローラアドレス 17～32 の場合: 5

¹ アドレス指定方法

電源 ON 時のコントローラ認識動作方法について設定します。

- 連続設定の場合、No. 503 接続コントローラアドレス設定に従い、CH1 から順にコントローラ認識動作を行います。コントローラからの応答がなくなるか、設定値が 0 の CH 番号以降のアドレスは認識しません。
- 自由設定の場合、コントローラの接続台数に関係なく、No. 503 接続コントローラアドレス設定に従い、CH1 から順にコントローラ認識動作を行います。コントローラからの応答がなくても認識動作を継続します。そのため、連続設定に比べて、認識終了までに時間が掛かります。
 設定値が 0 の CH 番号以降のアドレスは認識しません。

² 「1: 自動取得あり」に設定後、電源を一度 OFF にして再度 ON にすると、コントローラアドレスの自動取得を行います。(No. 503 接続コントローラアドレス設定を自動で行います。)

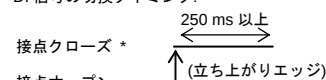
自動取得の動作は、まず、コントローラアドレス 1 から順に認識動作を行います。認識動作はアドレスを 31 個取得するか、コントローラアドレス 99 を確認するまで継続します。認識動作完了時に、認識したコントローラアドレスを No. 503 接続コントローラアドレス設定に自動設定します。

表 1: DI 割付一覧表

設定値	DI1	DI2	DI3	DI4	DI5	DI6	DI7	DI8
0	割付無し							
1	メモリエリア切換 (1～8) ¹				エリアセット ²	運転モード切換 ³	インターロック 解除	AUTO/MAN ⁴
2								REM/LOC ⁴
3								NM 起動信号 1
4								ソーク停止
5							RUN/STOP ⁴	
6							REM/LOC ⁴	
7							NM 起動信号 1	
8							ソーク停止	
9							RUN/STOP ⁴	
10							NM 起動信号 1	
11							ソーク停止	
12							RUN/STOP ⁴	
13							NM 起動信号 1	
14							ソーク停止	
15							RUN/STOP ⁴	
16					インターロック 解除	AUTO/MAN ⁴	REM/LOC ⁴	NM 起動信号 1
17								ソーク停止
18							NM 起動信号 1	RUN/STOP ⁴
19								ソーク停止
20							ソーク停止	RUN/STOP ⁴
21								RUN/STOP ⁴
22					AUTO/MAN ⁴	REM/LOC ⁴	NM 起動信号	ソーク停止
23								RUN/STOP ⁴
24					REM/LOC ⁴	NM 起動信号 1	ソーク停止	RUN/STOP ⁴
25								RUN/STOP ⁴
26	メモリエリア 切換 (1、2) ¹	エリアセット ²	インターロック 解除	RUN/STOP ⁴	AUTO/MAN ⁴	REM/LOC ⁴	運転モード切換 ³	
27	メモリエリア切換 (1～8) ¹			エリアセット ²	運転モード切換 ³		NM 起動信号 1	NM 起動信号 2
28	メモリエリア 切換 (1、2) ¹	エリアセット ²	インターロック 解除	RUN/STOP ⁴	AUTO/MAN ⁴	REM/LOC ⁴		
29	NM 起動信号 1	NM 起動信号 2					運転モード切換 ³	

RUN/STOP: RUN/STOP 切換 (接点クローズで RUN)
 AUTO/MAN: オート/マニュアル切換 (接点クローズでマニュアル)
 REM/LOC: リモート/ローカル切換 (接点クローズでリモート)
 インターロック解除 (接点クローズでインターロック解除)
 NM 起動信号 1 (接点クローズで NM 起動信号 ON [外乱用 1])
 NM 起動信号 2 (接点クローズで NM 起動信号 ON [外乱用 2])
 ソーク停止 (接点クローズでソーク停止)

DI 信号の切換タイミング:



* 接点の動作を有効にするために、
接点クローズの状態を 250 ms
以上保持してください。

¹ メモリエリア切換 (×: 接点オープン ○: 接点クローズ)

	メモリエリア番号							
	1	2	3	4	5	6	7	8
DI1	×	○	×	○	×	○	×	○
DI2	×	×	○	○	×	×	○	○
DI3	×	×	×	×	○	○	○	○

● メモリエリア切換の優先度

[エアセット無効の場合]
 通信による切換と DI による切換では、DI
 による切換が優先されます。

[エアセット有効の場合]
 通信または DI による切換方法に関係なく、
 最後に設定した内容が優先されます。

² エアセット: 出荷時無効

³ 運転モード切換 (×: 接点オープン ○: 接点クローズ)

	運転モード			
	不使用	モニタ	モニタ+イベント機能	制御
DI5 (DI7)	×	○	×	○
DI6 (DI8)	×	×	○	○

● 運転モード切換の優先度

通信による切換と DI による切換では、DI
 による切換が優先されます。

⁴ 実際の計器状態について (AUTO/MAN、REM/LOC、RUN/STOP)

	DI による切換状態	通信による切換状態	実際の計器状態
オート/マニュアル切換 ^a (AUTO/MAN)	マニュアル (接点クローズ)	マニュアル → オート オート → マニュアル	マニュアルモード
	オート (接点オープン)	マニュアル → オート オート → マニュアル	オートモード
リモート/ローカル切換 ^a (REM/LOC)	リモート (接点クローズ)	リモート → ローカル ローカル → リモート	リモートモード
	ローカル (接点オープン)	リモート → ローカル ローカル → リモート	ローカルモード
RUN/STOP ^b	RUN (接点クローズ)	STOP → RUN RUN → STOP	RUN STOP
	STOP (接点オープン)	STOP → RUN	STOP

^a Z-TIO モジュールの運動運転機能によって、DI に割り付けられた AUTO/MAN、REM/LOC が、Z-TIO モジュールと Z-DIO モジュールが運動するように
 設定されている場合の計器状態となります。

^b RUN/STOP 切換は、通信や DI による切換にかかわらず、STOP 優先になります。

表 2: DO 割付一覧表

[DO1~DO4]

設定値	DO1	DO2	DO3	DO4
0	割付無し			
1	DO1 マニュアル出力	DO2 マニュアル出力	DO3 マニュアル出力	DO4 マニュアル出力
2	イベント 1 総合出力 ¹	イベント 2 総合出力 ²	イベント 3 総合出力 ³	イベント 4 総合出力 ⁴
3	イベント 1 (CH1)	イベント 2 (CH1)	イベント 3 (CH1)	イベント 4 (CH1)
4	イベント 1 (CH2)	イベント 2 (CH2)	イベント 3 (CH2)	イベント 4 (CH2)
5	イベント 1 (CH3)	イベント 2 (CH3)	イベント 3 (CH3)	イベント 4 (CH3)
6	イベント 1 (CH4)	イベント 2 (CH4)	イベント 3 (CH4)	イベント 4 (CH4)
7	イベント 1 (CH1)	イベント 1 (CH2)	イベント 1 (CH3)	イベント 1 (CH4)
8	イベント 2 (CH1)	イベント 2 (CH2)	イベント 2 (CH3)	イベント 2 (CH4)
9	イベント 3 (CH1)	イベント 3 (CH2)	イベント 3 (CH3)	イベント 3 (CH4)
10	イベント 4 (CH1)	イベント 4 (CH2)	イベント 4 (CH3)	イベント 4 (CH4)
11	HBA (CH1)	HBA (CH2)	HBA (CH3)	HBA (CH4)
12	バーンアウト状態 (CH1)	バーンアウト状態 (CH2)	バーンアウト状態 (CH3)	バーンアウト状態 (CH4)
13	昇温完了 ⁵	HBA 総合出力 ⁶	バーンアウト状態総合出力 ⁷	DO4 マニュアル出力

[DO5~DO8]

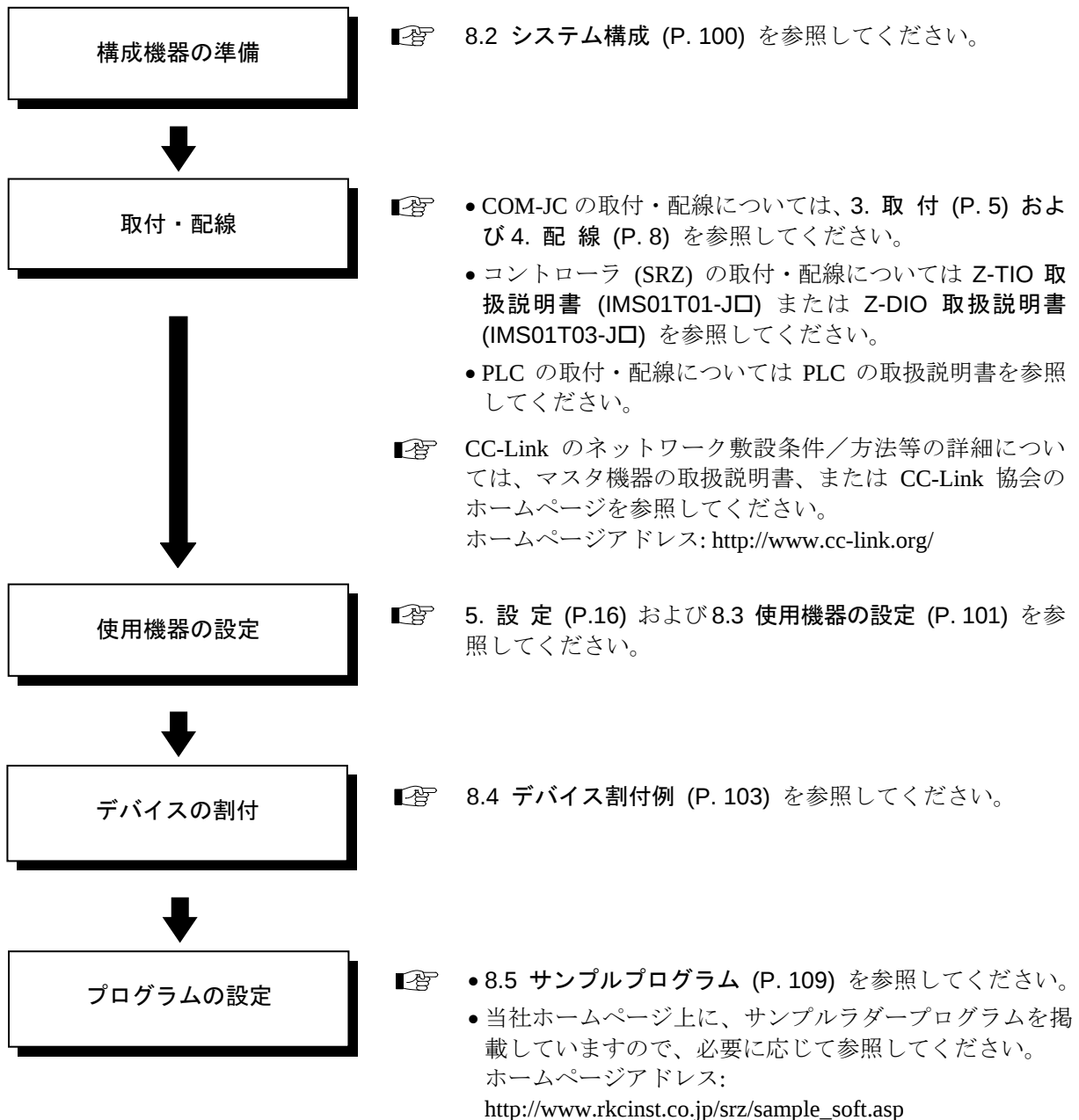
設定値	DO5	DO6	DO7	DO8
0	割付無し			
1	DO5 マニュアル出力	DO6 マニュアル出力	DO7 マニュアル出力	DO8 マニュアル出力
2	イベント 1 総合出力 ¹	イベント 2 総合出力 ²	イベント 3 総合出力 ³	イベント 4 総合出力 ⁴
3	イベント 1 (CH1)	イベント 2 (CH1)	イベント 3 (CH1)	イベント 4 (CH1)
4	イベント 1 (CH2)	イベント 2 (CH2)	イベント 3 (CH2)	イベント 4 (CH2)
5	イベント 1 (CH3)	イベント 2 (CH3)	イベント 3 (CH3)	イベント 4 (CH3)
6	イベント 1 (CH4)	イベント 2 (CH4)	イベント 3 (CH4)	イベント 4 (CH4)
7	イベント 1 (CH1)	イベント 1 (CH2)	イベント 1 (CH3)	イベント 1 (CH4)
8	イベント 2 (CH1)	イベント 2 (CH2)	イベント 2 (CH3)	イベント 2 (CH4)
9	イベント 3 (CH1)	イベント 3 (CH2)	イベント 3 (CH3)	イベント 3 (CH4)
10	イベント 4 (CH1)	イベント 4 (CH2)	イベント 4 (CH3)	イベント 4 (CH4)
11	HBA (CH1)	HBA (CH2)	HBA (CH3)	HBA (CH4)
12	バーンアウト状態 (CH1)	バーンアウト状態 (CH2)	バーンアウト状態 (CH3)	バーンアウト状態 (CH4)
13	昇温完了 ⁵	HBA 総合出力 ⁶	バーンアウト状態総合出力 ⁷	DO8 マニュアル出力

¹ イベント 1 (ch1~ch4) の論理和² イベント 2 (ch1~ch4) の論理和³ イベント 3 (ch1~ch4) の論理和⁴ イベント 4 (ch1~ch4) の論理和⁵ 昇温完了状態 (イベント 3 が昇温完了に設定されている全チャネルが昇温完了となった場合に ON)⁶ HBA (ch1~ch4) の論理和⁷ バーンアウト状態 (ch1~ch4) の論理和

8. 使用例

本章では、CC-Link 通信の使用例について説明します。

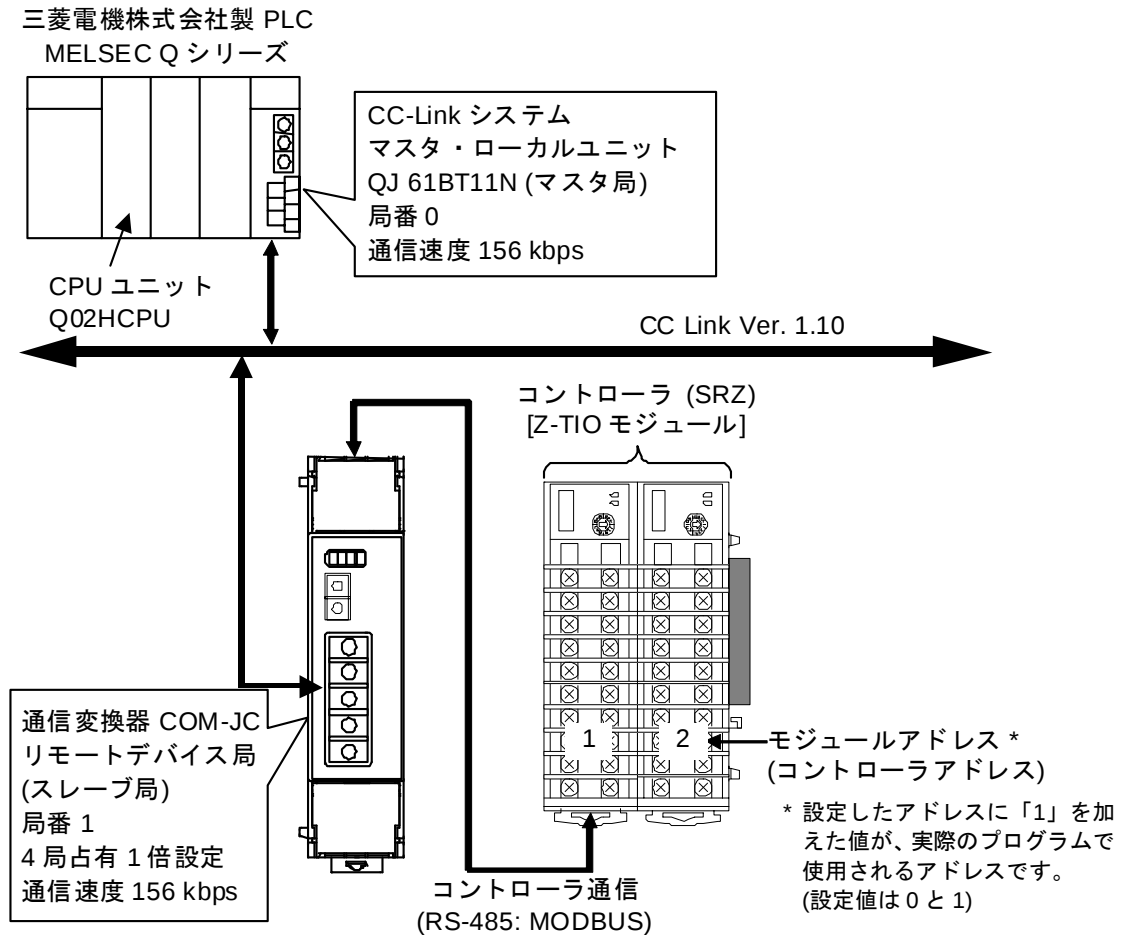
8.1 使用手順



誤動作防止のため、運転を開始するときは、最後に COM-JC の電源を ON にしてください。

8.2 システム構成

本使用例は以下のシステム構成例をもとに説明します。



■ 使用機器

- CC-Link 通信変換器: COM-JC 1 台
- コントローラ (SRZ): Z-TIO モジュール (4 チャンネルタイプ)..... 2 台
(入力種類: 熱電対 K 0.0~400.0 °C)
- 三菱電機株式会社製 PLC MELSEC Q シリーズ
 - CPU ユニット Q02HCPU
 - CC-Link システム マスタ・ローカルユニット QJ61BT11N
- CC-Link Ver. 1.10 対応 CC-Link 専用ケーブル
- COM-JC とコントローラの接続ケーブル

8.3 使用機器の設定

PLC と COM-JC およびコントローラの設定を以下のように行います。

■ PLC の設定

- 【啓】 CC-Link システム マスタ・ローカルユニット QJ61BT11N と、MELSEC シーケンサプログラミングソフトウェア GX Developer の操作については、PLC の取扱説明書を参照してください。

[CC-Link システム マスタ・ローカルユニット QJ61BT11N の設定]

設定項目	設定内容
局番	0
CC-Link 通信速度	156 kbps

[GX Developer によるマスタ局ネットワークパラメータの設定]

設定項目	設定内容
ユニット枚数	1
先頭 I/O No	0000
動作設定	パラメータ名称: なし データリンク異常局設定: クリア CPU/STOP 時設定: リフレッシュ
種別	マスタ局
CC-Link モード設定	リモートネット Ver. 1 モード
総接続台数	1
リトライ回数	5
自動復列台数	1
待機マスタ局番	ブランク
CPU ダウン指定	停止
スキャンモード指定	非同期
ディレイ時間設定	10 (500 μs)
局情報 (COM-JC 接続台数 1 台の局番 1)	局種別: リモートデバイス局 拡張サイクリックの設定: 1 倍設定 占有局数: 4 局占有 リモート局点数: 128 点 予約／無効局指定: 設定なし インテリジェント用バッファ指定 (ワード): 設定なし

[GX Developer による自動リフレッシュパラメータの設定]

設定項目	設定内容
リモート入力 (RX) リフレッシュデバイス	X1000
リモート出力 (RY) リフレッシュデバイス	Y1000
リモートレジスタ (RW _r) リフレッシュデバイス	W0
リモートレジスタ (RW _w) リフレッシュデバイス	W100
特殊リレー (SB) リフレッシュデバイス	SB0
特殊レジスタ (SW) リフレッシュデバイス	SW0

■ COM-JC の設定

[CC-Link 通信条件]

- 占有局数／拡張サイクリックの設定: 4 局占有 1 倍設定 (8 チャンネル割付)
- 局番: 1
- CC-Link 通信速度: 156 kbps

[コントローラ通信条件]

- コントローラ通信速度: 19200 bps (出荷値)

 設定方法は、5. 設定 (P. 5) を参照してください。

■ コントローラ (Z-TIO モジュール) の設定

[コントローラ通信条件]

- デバイスアドレス: 1 と 2 (設定値は 0 と 1)
- 通信プロトコル: MODBUS-RTU
- 通信速度: 19200 bps (出荷値)
- データビット構成: データ 8 ビット、パリティビットなし、ストップ 1 ビット

 設定方法は、Z-TIO ホスト通信簡易取扱説明書 (IMS01T02-J□) を参照してください。

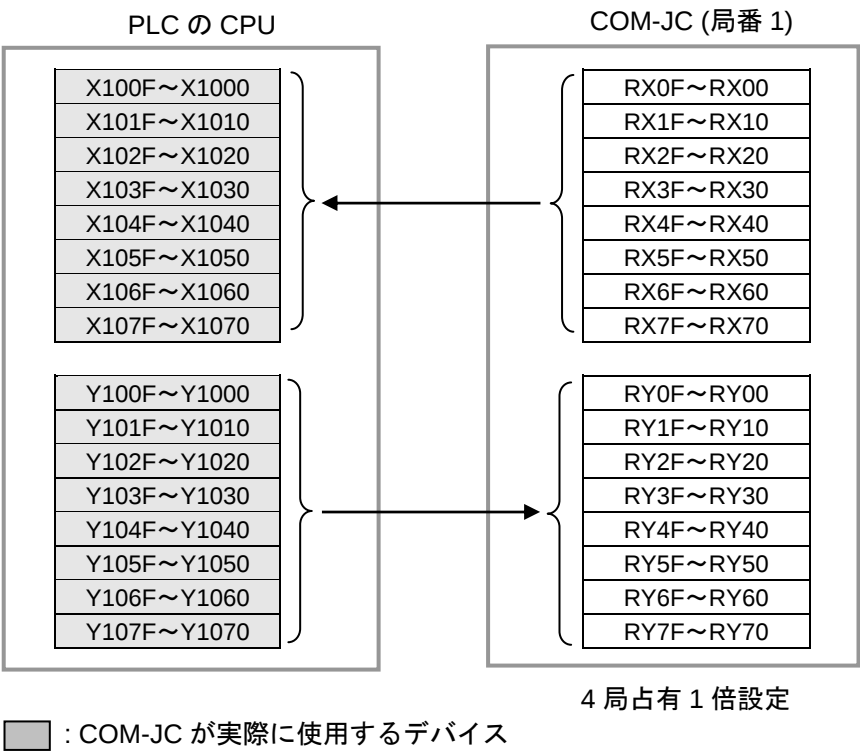
8.4 デバイス割付例

8.3 使用機器の設定 (P. 101) で設定した内容に従って、デバイスの割付を行います。

■ 割付の条件

COM-JC の局番:	1
占有局数／拡張サイクリックの設定:	4 局占有 1 倍設定 (8 チャンネル割付)
自動リフレッシュデバイスの設定	
リモート入力 (RX) リフレッシュデバイス:	X1000
リモート出力 (RY) リフレッシュデバイス:	Y1000
リモートレジスタ (RW _r) リフレッシュデバイス:	W0
リモートレジスタ (RW _w) リフレッシュデバイス:	W100
特殊リレー (SB) リフレッシュデバイス:	SB0
特殊レジスタ (SW) リフレッシュデバイス:	SW0

■ リモート入力 (RX) とリモート出力 (RY)



● リモート入力 (RX) のデバイス割付一覧

CPU デバイス番号	通信項目		リモート入力 (RX) アドレス
X1000	チャンネル 1	第 1 イベント状態	RX00
X1001		第 2 イベント状態	RX01
X1002		バーンアウト状態	RX02
X1003		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX03
X1004		PID/AT 切換状態	RX04
X1005	チャンネル 2	第 1 イベント状態	RX05
X1006		第 2 イベント状態	RX06
X1007		バーンアウト状態	RX07
X1008		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX08
X1009		PID/AT 切換	RX09
X100A	不使用		RX0A
X100B	不使用		RX0B
X100C	拡張表示完了		RX0C
X100D	拡張設定完了		RX0D
X100E	不使用		RX0E
X100F	ハードエラーフラグ		RX0F
X1010	予約		RX10
⋮			⋮
X101F			RX1F
X1020	チャンネル 3	第 1 イベント状態	RX20
X1021		第 2 イベント状態	RX21
X1022		バーンアウト状態	RX22
X1023		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX23
X1024		PID/AT 切換状態	RX24
X1025	チャンネル 4	第 1 イベント状態	RX25
X1026		第 2 イベント状態	RX26
X1027		バーンアウト状態	RX27
X1028		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX28
X1029		PID/AT 切換状態	RX29
X102A	チャンネル 5	第 1 イベント状態	RX2A
X102B		第 2 イベント状態	RX2B
X102C		バーンアウト状態	RX2C
X102D		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX2D
X102E		PID/AT 切換状態	RX2E
X102F	チャンネル 6	第 1 イベント状態	RX2F
X1030		第 2 イベント状態	RX30
X1031		バーンアウト状態	RX31
X1032		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX32
X1033		PID/AT 切換状態	RX33
X1034	チャンネル 7	第 1 イベント状態	RX34
X1035		第 2 イベント状態	RX35
X1036		バーンアウト状態	RX36
X1037		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX37
X1038		PID/AT 切換状態	RX38
X1039	チャンネル 8	第 1 イベント状態	RX39
X103A		第 2 イベント状態	RX3A

次ページへつづく

前ページからのつづき

CPU デバイス番号	通信項目		リモート入力 (RX) アドレス
X103B	チャンネル 8	バーンアウト状態	RX3B
X103C		ヒータ断線警報 (HBA) 状態	RX3C
X103D		PID/AT 切換状態	RX3D
X103E ⋮ X106F	不使用		RX3E ⋮ RX6F
X1070 ⋮ X1077	予約		RX70 ⋮ RX77
X1078	イニシャルデータ処理要求フラグ		RX78
X1079	イニシャルデータ設定完了フラグ		RX79
X107A	エラー状態フラグ		RX7A
X107B	リモート Ready		RX7B
X107C ⋮ X107F	予約		RX7C ⋮ RX7F

● リモート出力 (RY) のデバイス割付一覧

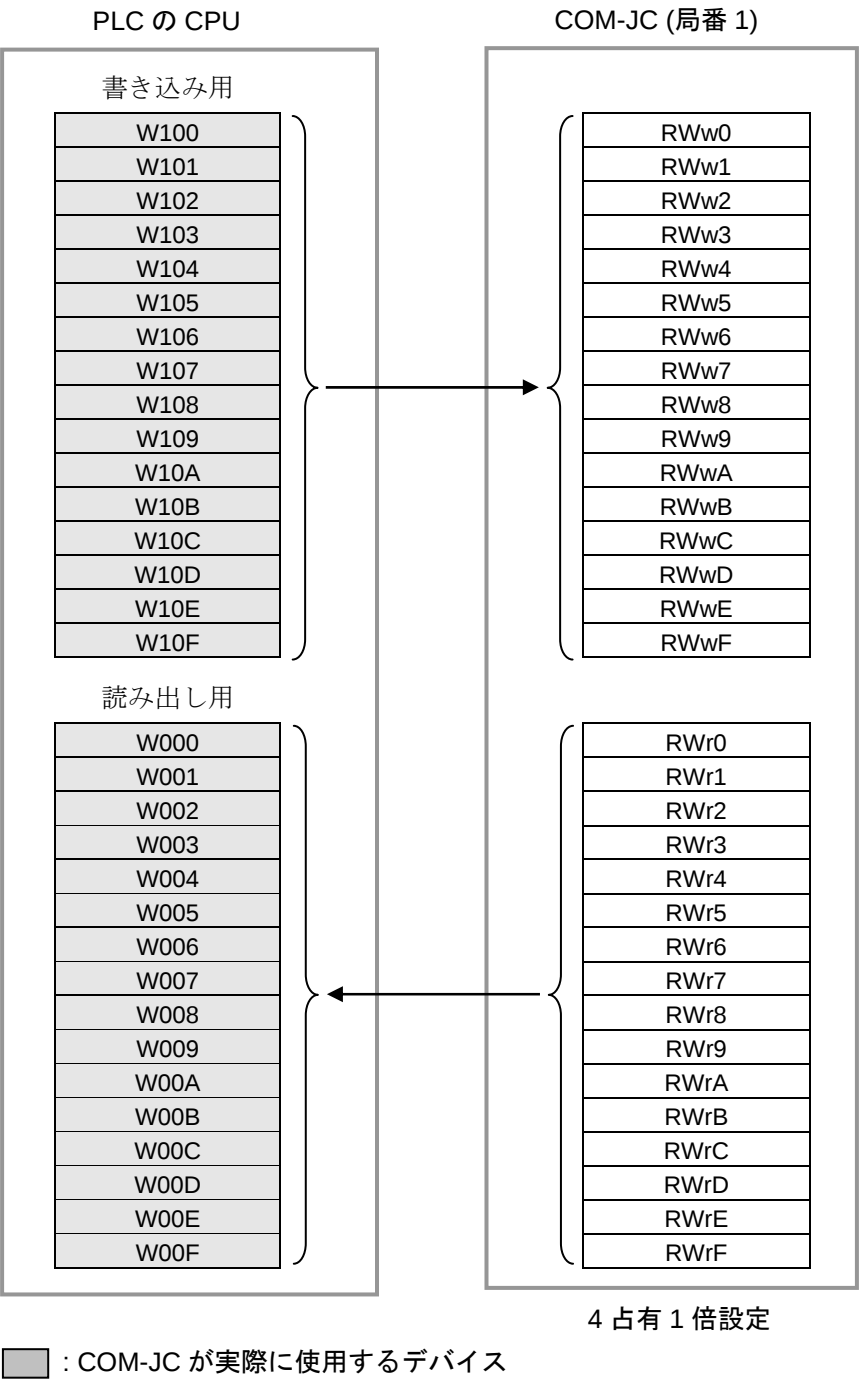
CPU デバイス番号	通信項目		リモート出力 (RY) アドレス
Y1000	Bit 0	表示用拡張番号設定	RY00
Y1001	Bit 1		RY01
Y1002	Bit 2		RY02
Y1003	Bit 3		RY03
Y1004	Bit 4		RY04
Y1005	Bit 5		RY05
Y1006	Bit 0	設定用拡張番号設定	RY06
Y1007	Bit 1		RY07
Y1008	Bit 2		RY08
Y1009	Bit 3		RY09
Y100A	Bit 4		RY0A
Y100B	Bit 5		RY0B
Y100C	拡張表示フラグ		RY0C
Y100D	拡張設定フラグ (設定更新フラグ)		RY0D
Y100E	不使用		RY0E
Y100F	RUN/STOP 切換		RY0F
Y1010	Bit 6	表示用拡張番号設定 (Bit 9～Bit 13: 不使用)	RY10
Y1011	Bit 7		RY11
Y1012	Bit 8		RY12
Y1013	Bit 9		RY13
Y1014	Bit 10		RY14
Y1015	Bit 11		RY15

次ページへつづく

前ページからのつづき

CPU デバイス番号	通信項目		リモート出力 (RY) アドレス
Y1016	Bit 12	表示用拡張番号設定 (Bit 9～Bit 13: 不使用)	RY16
Y1017	Bit 13		RY17
Y1018	Bit 6	設定用拡張番号設定 (Bit 9～Bit 13: 不使用)	RY18
Y1019	Bit 7		RY19
Y101A	Bit 8		RY1A
Y101B	Bit 9		RY1B
Y101C	Bit 10		RY1C
Y101D	Bit 11		RY1D
Y101E	Bit 12		RY1E
Y101F	Bit 13		RY1F
Y1020	Bit 0	表示用エリア番号設定 (Bit 4～Bit 7: 不使用)	RY20
Y1021	Bit 1		RY21
Y1022	Bit 2		RY22
Y1023	Bit 3		RY23
Y1024	Bit 4		RY24
Y1025	Bit 5		RY25
Y1026	Bit 6		RY26
Y1027	Bit 7		RY27
Y1028	Bit 0	設定用エリア番号設定 (Bit 4～Bit 7: 不使用)	RY28
Y1029	Bit 1		RY29
Y102A	Bit 2		RY2A
Y102B	Bit 3		RY2B
Y102C	Bit 4		RY2C
Y102D	Bit 5		RY2D
Y102E	Bit 6		RY2E
Y102F	Bit 7		RY2F
Y1030 ⋮ Y106F	不使用		RY30 ⋮ RY6F
Y1070 ⋮ Y1077	予約		RY70 ⋮ RY77
Y1078	イニシャルデータ処理完了フラグ		RY78
Y1079	イニシャルデータ設定要求フラグ		RY79
Y107A	エラーリセット要求フラグ		RY7A
Y107B ⋮ Y107F	予約		RY7B ⋮ RY7F

■ リモートレジスタ (RWr、RWw)



● リモートレジスタ (RWw) のデバイス割付一覧

CPU デバイス番号	通信項目	リモートレジスタ (RWw) アドレス
W100	チャンネル 1 (モジュールアドレス 1) の設定値 (SV)	RWw0
W101	チャンネル 2 (モジュールアドレス 1) の設定値 (SV)	RWw1
W102	チャンネル 3 (モジュールアドレス 1) の設定値 (SV)	RWw2
W103	チャンネル 4 (モジュールアドレス 1) の設定値 (SV)	RWw3
W104	チャンネル 5 (モジュールアドレス 2) の設定値 (SV)	RWw4
W105	チャンネル 6 (モジュールアドレス 2) の設定値 (SV)	RWw5
W106	チャンネル 7 (モジュールアドレス 2) の設定値 (SV)	RWw6
W107	チャンネル 8 (モジュールアドレス 2) の設定値 (SV)	RWw7
W108	チャンネル 1 (モジュールアドレス 1) の拡張領域設定用	RWw8
W109	チャンネル 2 (モジュールアドレス 1) の拡張領域設定用	RWw9
W10A	チャンネル 3 (モジュールアドレス 1) の拡張領域設定用	RWwA
W10B	チャンネル 4 (モジュールアドレス 1) の拡張領域設定用	RWwB
W10C	チャンネル 5 (モジュールアドレス 2) の拡張領域設定用	RWwC
W10D	チャンネル 6 (モジュールアドレス 2) の拡張領域設定用	RWwD
W10E	チャンネル 7 (モジュールアドレス 2) の拡張領域設定用	RWwE
W10F	チャンネル 8 (モジュールアドレス 2) の拡張領域設定用	RWwF

● リモートレジスタ (RWr) のデバイス割付一覧

CPU デバイス番号	通信項目	リモートレジスタ (RWr) アドレス
W100	チャンネル 1 (モジュールアドレス 1) の測定値 (PV)	RWr0
W101	チャンネル 2 (モジュールアドレス 1) の測定値 (PV)	RWr1
W102	チャンネル 3 (モジュールアドレス 1) の測定値 (PV)	RWr2
W103	チャンネル 4 (モジュールアドレス 1) の測定値 (PV)	RWr3
W104	チャンネル 5 (モジュールアドレス 2) の測定値 (PV)	RWr4
W105	チャンネル 6 (モジュールアドレス 2) の測定値 (PV)	RWr5
W106	チャンネル 7 (モジュールアドレス 2) の測定値 (PV)	RWr6
W107	チャンネル 8 (モジュールアドレス 2) の測定値 (PV)	RWr7
W108	チャンネル 1 (モジュールアドレス 1) の拡張領域表示用	RWr8
W109	チャンネル 2 (モジュールアドレス 1) の拡張領域表示用	RWr9
W10A	チャンネル 3 (モジュールアドレス 1) の拡張領域表示用	RWrA
W10B	チャンネル 4 (モジュールアドレス 1) の拡張領域表示用	RWrB
W10C	チャンネル 5 (モジュールアドレス 2) の拡張領域表示用	RWrC
W10D	チャンネル 6 (モジュールアドレス 2) の拡張領域表示用	RWrD
W10E	チャンネル 7 (モジュールアドレス 2) の拡張領域表示用	RWrE
W10F	チャンネル 8 (モジュールアドレス 2) の拡張領域表示用	RWrF

8.5 サンプルプログラム

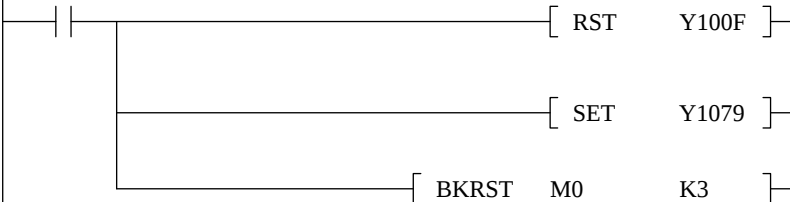
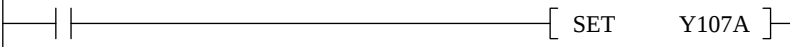
■ プログラムの条件

COM-JC 局番:	1
占有局数／拡張サイクリック設定:	4 局占有 1 倍設定 (8 チャンネル割付)
自動リフレッシュデバイス割付:	8.4 デバイス割付例 (P. 103) 参照
特殊リレー (M) 割付:	M0: 表示用拡張番号セットフラグ M1: 測定値 (PV)／操作出力値 (MV) 切換 M2: 設定用拡張番号セットフラグ
データレジスタ (D) 割付:	D0: チャンネル 1 の測定値 (PV) を格納する D1: チャンネル 2 の測定値 (PV) を格納する D2: チャンネル 3 の測定値 (PV) を格納する D3: チャンネル 4 の測定値 (PV) を格納する D4: チャンネル 5 の測定値 (PV) を格納する D5: チャンネル 6 の測定値 (PV) を格納する D6: チャンネル 7 の測定値 (PV) を格納する D7: チャンネル 8 の測定値 (PV) を格納する D8: チャンネル 1 の操作出力値 (MV) を格納する D9: チャンネル 2 の操作出力値 (MV) を格納する D10: チャンネル 3 の操作出力値 (MV) を格納する D11: チャンネル 4 の操作出力値 (MV) を格納する D12: チャンネル 5 の操作出力値 (MV) を格納する D13: チャンネル 6 の操作出力値 (MV) を格納する D14: チャンネル 7 の操作出力値 (MV) を格納する D15: チャンネル 8 の操作出力値 (MV) を格納する

■ プログラムの動作

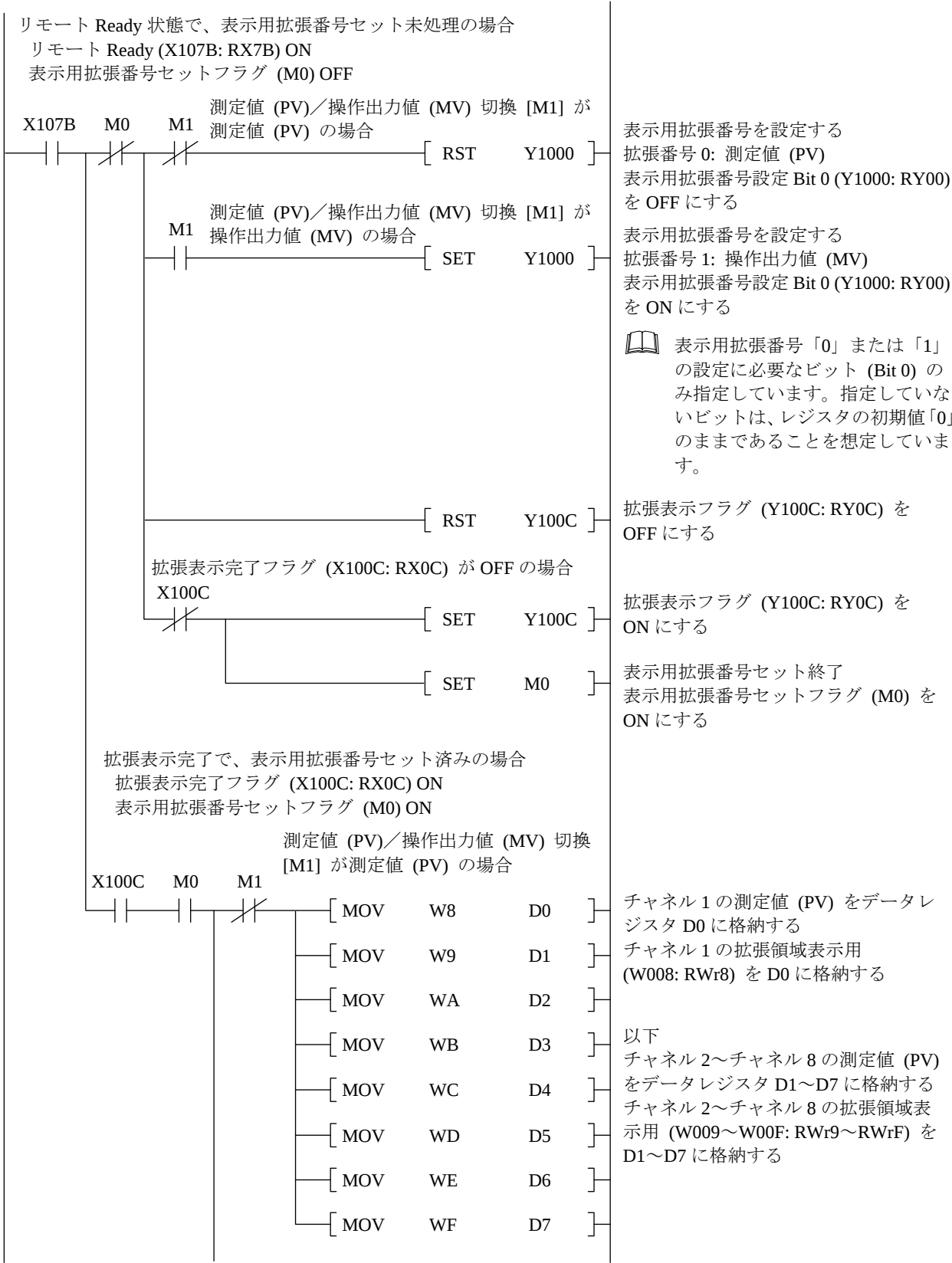
1. 測定値 (PV) と操作出力値 (MV) をデータレジスタに格納する。
2. チャンネル 1～チャンネル 8 の設定値 (SV) を書き込む。
 チャンネル 1 の設定値 (SV): 150.0 °C
 チャンネル 2 の設定値 (SV): 200.0 °C
 チャンネル 3 の設定値 (SV): 250.0 °C
 チャンネル 4 の設定値 (SV): 300.0 °C
 チャンネル 5 の設定値 (SV): 350.0 °C
 チャンネル 6 の設定値 (SV): 400.0 °C
 チャンネル 7 の設定値 (SV): 450.0 °C
 チャンネル 8 の設定値 (SV): 500.0 °C
3. コントローラを RUN (制御開始) にする。

■ サンプルプログラム

PLC イニシャル処理時 (PLC STOP → RUN など) の場合		コントローラを STOP (制御停止) にする RUN/STOP 切換 (Y100F: RY0F) を OFF にする イニシャルデータ設定要求フラグ (Y1079: RY79) を ON にする 表示用拡張番号セットフラグ (M0) を OFF にする
イニシャルデータ処理要求中で、イニシャルデータ処理が完了していない場合 イニシャルデータ処理要求フラグ (X1078: RX78) ON イニシャルデータ処理完了フラグ (Y1078: RY78) OFF X1078 Y1078		イニシャルデータ処理完了フラグ (Y1078: RY78) を ON にする
イニシャルデータ処理要求なしで、イニシャルデータ処理が完了している場合 イニシャルデータ処理要求フラグ (X1078: RX78) OFF イニシャルデータ処理完了フラグ (Y1078: RY78) ON X1078 Y1078		イニシャルデータ処理完了フラグ (Y1078: RY78) を OFF にする
イニシャルデータ処理が完了していて、イニシャルデータ設定を要求中の場合 イニシャルデータ設定完了フラグ (X1079: RX79) ON イニシャルデータ設定要求フラグ (Y1079: RY79) ON X1079 Y1079		イニシャルデータ設定要求フラグ (Y1079: RY79) を OFF にする
COM-JC がエラー状態の場合 エラー状態フラグ (X107A: RX7A) ON X107A		エラーリセット要求フラグ (Y107A: RY7A) を ON にする
COM-JC が正常状態で、エラーリセットを要求中の場合 エラー状態フラグ (X107A: RX7A) OFF エラーリセット要求フラグ (Y107A: RY7A) ON X107A Y107A		エラーリセット要求フラグ (Y107A: RY7A) を OFF にする

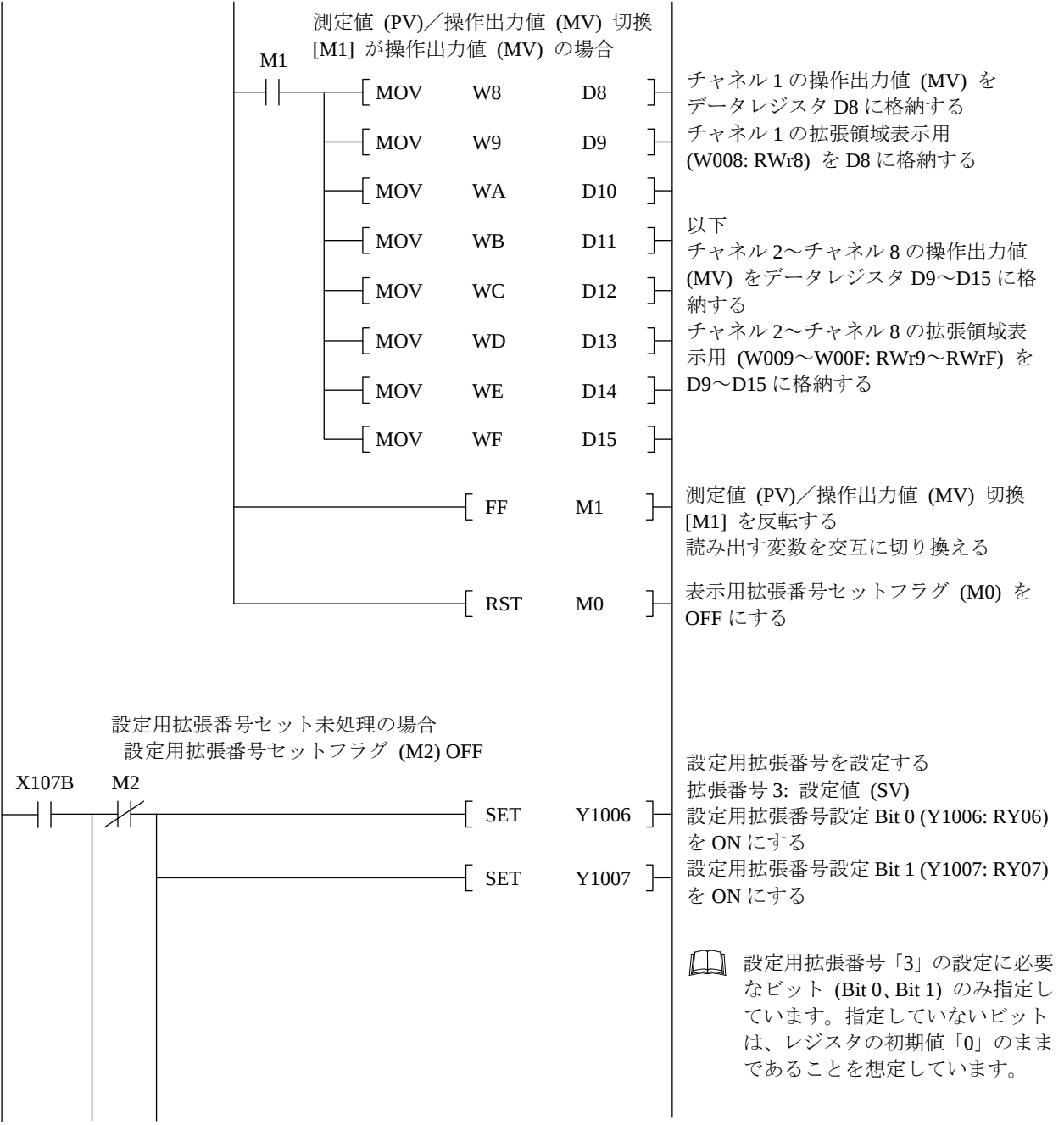
次ページへつづく

前ページからのつづき



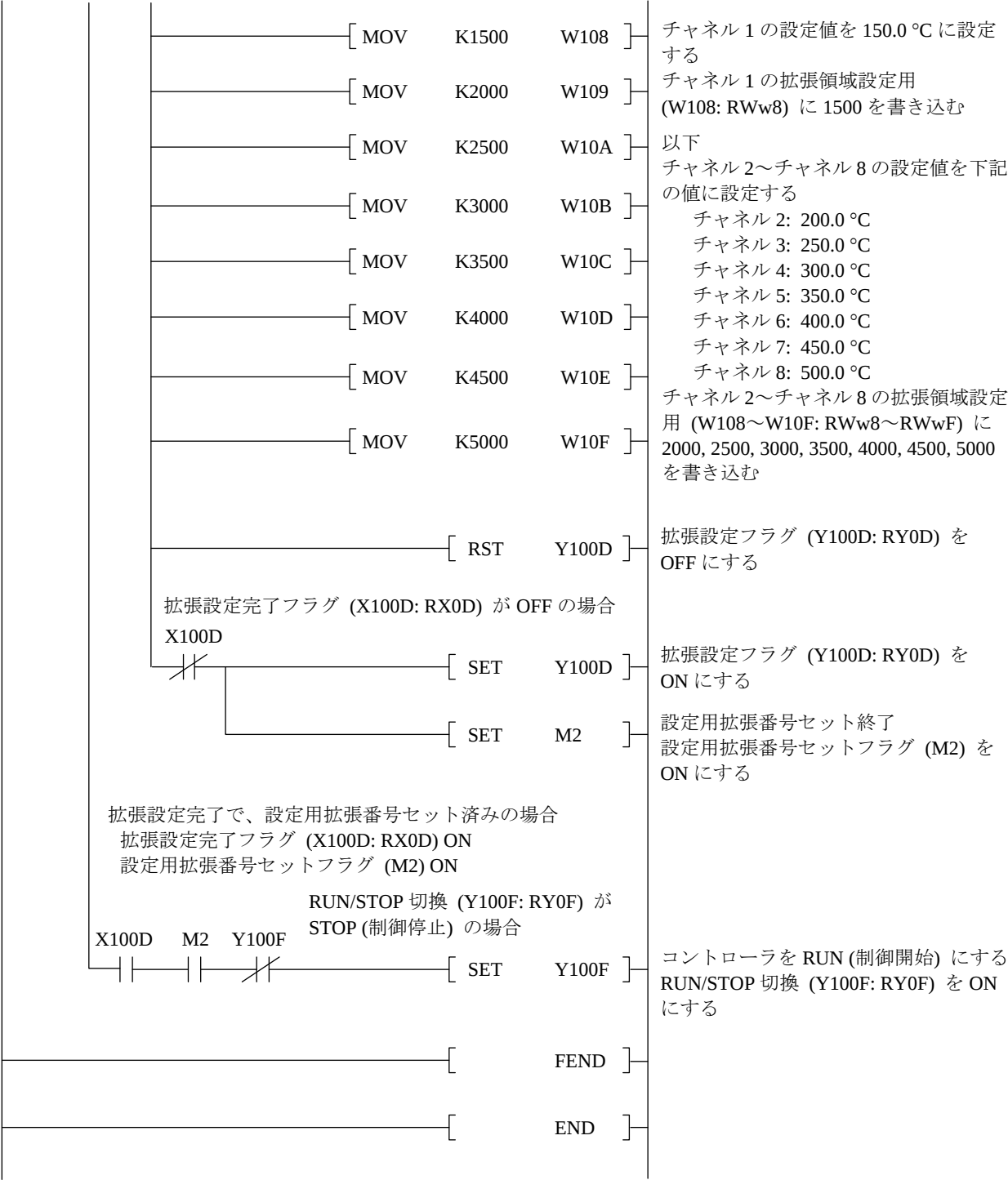
次ページへつづく

前ページからのつづき



次ページへつづく

前ページからのつづき



☞ 当社ホームページ上に、サンプルラダープログラムを掲載していますので、必要に応じて参照してください。
ホームページアドレス: http://www.rkcinst.co.jp/srz/sample_soft.asp

9. トラブルシューティング

この章では、本製品に万が一異常が発生した場合、推定される原因と対処方法について説明しています。下記以外の原因によるお問い合わせは、計器の型名・仕様をご確認のうえ、当社営業所または代理店までご連絡ください。

機器交換の必要が生じた場合は以下の警告を遵守してください。



警 告

- 感電防止および機器故障防止のため、必ず機器交換の前にシステムの電源を OFF にしてください。
- 感電防止および機器故障防止のため、必ず電源を OFF にしてから機器の取り付け、取り外しを行ってください。
- 感電防止および機器故障防止のため、すべての配線が終了するまで電源を ON にしないでください。また、本機器への通電前には配線が正しいことを必ず確認してください。
- 感電防止および機器故障防止のため、機器の内部に触れないでください。
- 作業は、電気関係の基礎について教育を受け、かつ実務経験のある方が行ってください。

注 意

電源 ON 状態で、メインフレームをターミナルベースから引き抜かないでください。機器故障の原因となります。

■ COM-JC

症 状	推定原因	対処方法
FAIL 表示ランプ: 点滅 RUN 表示ランプ: 消灯 SD/RD 表示ランプ: 消灯	CC-Link ケーブルの未接続、外れ、断線、接触不良。	ケーブルの接続状態を確認し、正しく接続する。
	CC-Link の終端抵抗が接続されていない。	終端抵抗を確認し、正しく接続する。
	COM-JC とマスタ機器 (PLC) の占有局数／拡張サイクリック設定が異なっている。	COM-JC とマスタ機器 (PLC) の占有局数／拡張サイクリック設定を合わせる。
	COM-JC の局番、通信速度設定を通信中に変更した。	- 電源を再度 ON にする。 - スイッチの設定を元に戻す。
FAIL 表示ランプ: 点灯 RUN 表示ランプ: 消灯 SD/RD 表示ランプ: 消灯	COM-JC の局番、通信速度設定が範囲外の設定になっている。	局番、通信速度設定を範囲内の値に設定する。
FAIL 表示ランプ: 点滅 RUN 表示ランプ: 点灯 SD/RD 表示ランプ: 点滅	COM-JC とマスタ機器 (PLC) の CC-Link バージョンが異なっている。	COM-JC とマスタ機器 (PLC) の CC-Link バージョンを合わせる。 [1 局占有 1 倍／4 局占有 1 倍の場合] CC-Link Ver. 1.10 [4 局占有 2 倍／4 局占有 4 倍の場合] CC-Link Ver. 2.00
RUN 表示ランプ: 点滅	コントローラ通信 (COM-JC とコントローラ間) が異常	- COM-JC とコントローラの信号ラインが正しく接続されているか確認する。 - COM-JC とコントローラの通信設定 (アドレス、通信プロトコル、通信速度、データビット構成) が合っているか確認する。 - 終端抵抗が接続されているか確認する。
FAIL 表示ランプ: 点灯	ハードウェア異常または、ソフトウェア異常	電源を再度 ON にしても異常状態の場合は、COM-JC を交換する。

10. 仕 様

■ CC-Link 通信

通信形態: CC-Link Ver. 2.00/Ver. 1.10 対応
通信速度: 156 kbps、625 kbps、2.5 Mbps、5 Mbps、10 Mbps
通信距離: 下表を参照

通信速度	ネットワーク最大長
10 Mbps	100 m 以下
5 Mbps	200 m 以下
2.5 Mbps	400 m 以下
625 kbps	900 m 以下
156 kbps	1200 m 以下

局番: 1～61 (4 局占有 1 倍、4 局占有 2 倍、4 局占有 4 倍)
1～64 (1 局占有 1 倍)
接続ケーブル: CC-Link 専用ケーブルを使用 (シールド付きツイストペアケーブル)
占有局数/拡張サイクリックと CC-Link バージョン:

CC-Link Ver. 1.10: 1 局占有 1 倍、4 局占有 1 倍
CC-Link Ver. 2.00: 4 局占有 2 倍、4 局占有 4 倍

接続方法: 端子台
終端抵抗: 外付け必要 (DA-DB 間に 110 Ω 1/2 W)
通信データ長: 下表を参照

占有局数/ 拡張サイクリック	リモート入出力 (RX/RX)	リモートレジスタ (RWw/RWw)	CC-Link チャンネル割付数
4 局占有 1 倍	各 128 ビット	各 16 ワード	8 または 16 チャンネル
4 局占有 2 倍	各 224 ビット	各 32 ワード	16 または 32 チャンネル
4 局占有 4 倍	各 448 ビット	各 64 ワード	32 または 64 チャンネル
1 局占有 1 倍	各 32 ビット	各 4 ワード	1 または 2 チャンネル

■ コントローラ通信

インターフェース: EIA 規格 RS-485 準拠
マルチドロップ接続可能
プロトコル: MODBUS-RTU
同期方法: 調歩同期式
通信方法: 2 線式半二重
通信速度: 9600 bps、19200 bps、38400 bps
データビット構成: データ 8 ビット、パリティビットなし、ストップ 1 ビット
最大接続点数: コントローラ (SRZ のモジュール*) 31 台 [デバイスアドレス設定: 1～99]

* Z-TIO モジュールおよび Z-DIO モジュールを合わせて 31 台
ただし、同じ種類のモジュールの接続台数は 16 台まで

接続方式: 端子台
終端抵抗: COM-JC のターミナルベースに内蔵 [有無の切換あり (120 Ω 1/2 W)]

■ 自己診断

ハードウェアエラー、RAM リード／ライトエラー、スタックオーバーフロー:

表示: FAIL ランプ点灯

ステータス: ハードエラーフラグ [RXnF] ON

通信エラー、メモリバックアップエラー、構成エラー (コントローラを 1 台も認識できない):

表示: RUN ランプ点滅

ステータス: ハードエラーフラグ [RXnF] ON

(メモリバックアップエラー、構成エラー)

エラー状態フラグ [RX(n+1)A] ON (通信エラー)

■ 一般仕様

電源電圧: DC 21.6～26.4 V [電源電圧変動含む] (定格 DC 24 V)

消費電力: 最大 120 mA (DC 24 V 時)

突入電流: 12 A 以下

絶縁抵抗: 通信端子と接地間: DC 500 V 20 MΩ 以上

電源端子と接地間: DC 500 V 20 MΩ 以上

電源端子と通信端子間: DC 500 V 20 MΩ 以上

絶縁耐圧: 下表を参照

時間: 1 分間	①	②
① 接地端子		
② 電源端子	AC 600 V	
③ 通信端子	AC 600 V	AC 600 V

 CC-Link 接地端子は CC-Link 通信用であり、上記条件に含まれません。

瞬時停電: 20 ms 以下の停電に対しては動作に影響なし

停電時のデータ保護: 不揮発性メモリによるデータバックアップ

書き換え回数: 約 10 万回

データ記憶保持期間: 約 10 年

振 動: 振幅: < 1.5 mm (周波数: 5～9 Hz)

加速度: < 5 m/s² (周波数: 9～150 Hz)

方向は、X、Y、Z 軸の 3 方向

衝 撃: 自由落下 50 mm 以下 X、Y、Z 軸 (非通電状態)

許容周囲温度: -10～+50 °C

許容周囲湿度: 5～95 %RH (絶対湿度: MAX.W.C 29.3 g/m³ dry air at 101.3 kPa)

設置環境条件: 屋内使用

高度 2000 m まで

使用雰囲気:

- 温度変化が急激で結露が発生しない場所
- 腐食性ガス、可燃性ガスが発生していない場所
- 水、油、薬品、蒸気、湯気が直接かからない場所
- 冷暖房の空気が直接あたらない場所
- 直射日光の当たらない場所
- 輻射熱などによる熱蓄積が生じない場所

質 量: 約 220 g

外形寸法: 30 × 125 × 109.5 mm (横×縦×奥行)

■ 規 格

安全規格:	UL:	UL61010-1
	cUL:	CAN/CSA-C22.2 No. 61010-1
CE マーキング:	低電圧指令:	EN61010-1
		過電圧カテゴリ II、汚染度 2
		クラス II (強化絶縁)
	EMC 指令:	EN61326-1
RCM:		EN55011

記載内容は、改良のためお断りなく変更することがあります。ご了承ください。

●本 社	〒146-8515	東京都大田区久が原 5-16-6	TEL (03) 3751-8111(代)	FAX (03) 3754-3316
●東北営業所	〒981-3341	宮城県黒川郡富谷町成田 2-3-3 成田ビル	TEL (022) 348-3166(代)	FAX (022) 351-6737
●埼玉営業所	〒349-1117	埼玉県久喜市南栗橋 1-13-2-101	TEL (0480) 55-1600(代)	FAX (0480) 52-1640
●長野営業所	〒388-8004	長野県長野市篠ノ井会 855-1 エーワンビル	TEL (026) 299-3211(代)	FAX (026) 299-3302
●名古屋営業所	〒451-0035	名古屋市西区浅間 1-1-20 クラウチビル	TEL (052) 524-6105(代)	FAX (052) 524-6734
●大阪営業所	〒532-0003	大阪市淀川区宮原 4-5-36 セントラル新大阪ビル	TEL (06) 4807-7751(代)	FAX (06) 6395-8866
●広島営業所	〒733-0007	広島県広島市西区大宮 1-14-1 宮川ビル	TEL (082) 238-5252(代)	FAX (082) 238-5263
●九州営業所	〒862-0924	熊本県熊本市中央区帯山 6-7-120	TEL (096) 385-5055(代)	FAX (096) 385-5054
●茨城事業所	〒300-3595	茨城県結城郡八千代町佐野 1164	TEL (0296) 48-1073(代)	FAX (0296) 49-2839

技術的なお問い合わせは、カスタマサービス専用電話 TEL (03) 3755-6622 をご利用ください。