

# COM-MY 通信データ一覧

All Rights Reserved. Copyright © 2007, RKC INSTRUMENT INC.

IMR02E03-Z2

本製品をお使いになる前に、本書をよくお読みいただき、内容を理解された上でご使用ください。なお、本書は大切に保管し、必要に応じて活用ください。

本書は COM-MY の通信データについて説明したものです。設置・配線や各機能の操作および、SRZ のエンジニアリング設定データについては、必要に応じて、以下に示す取扱説明書を参照してください。

- COM-MY 設置・配線説明書 (IMR02E01-J0): 製品添付
- COM-MY 取扱説明書 (IMR02E02-J0): 製品添付
- COM-MY SRZ 通信データ一覧 (IMR02E04-J0): 別冊 (ダウンロードまたは別売り)

別冊の説明書は、当社ホームページからダウンロードできます。  
ホームページアドレス: [http://www.rkcinst.co.jp/down\\_load.htm](http://www.rkcinst.co.jp/down_load.htm)

## 1. データマップ項目の説明

通信データマップは、PLC またはホストコンピュータと COM-MY の間で通信できるデータをまとめたものです。

- 名称: 通信データの名称  
記号の意味:  
□: SRZ ユニットごとのデータ  
▲: チャンネルごとのデータ  
Z-TIO モジュール (2 チャンネルタイプ) の場合は、チャンネル 3 とチャンネル 4 の通信データは無効になります  
◆: モジュールごとのデータ  
★: メモリエリア対応のデータ  
※: 加熱冷却制御または位置比例制御の場合に、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]

RKC 通信識別子: RKC 通信データの識別子

MECHATROLINK/MODBUS レジスタアドレス:  
MODBUS のレジスタアドレスおよび MECHATROLINK データ項目指定アドレス  
HEX: 16 進数 DEC: 10 進数

桁数: 通信データの桁数

属性: ホストコンピュータまたは PLC からみた通信データのアクセス方向  
RO: 読み出しのみ可能  
[ホストコンピュータまたは PLC ← COM-MY (SRZ)]  
RW: 読み出しおよび書き込み可能  
[ホストコンピュータまたは PLC ↔ COM-MY (SRZ)]

データ範囲とデータ数:  
通信データの読み出し範囲または書き込み範囲  
[ ] 内: データ数  
SRZ ユニット 1 台で扱える、通信データごとの最大個数  
● ASCII コードデータ (7 桁の場合)



● 16 ビットデータ



出荷値: 通信データの出荷値

## 2. データマップ

### COM-MY の通信データ

名称	RKC 通信識別子	MECHATROLINK/MODBUS レジスタアドレス HEX DEC	桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
型名コード ◆ (COM-MY)	ID	— —	32	RO	型名コード (英数字) [1]	—
型名コード ◆ (機能モジュール <sup>1</sup> )	IE	— —	32	RO	型名コード (英数字) [100]	—
ROM バージョン ◆ (COM-MY)	VR	— —	8	RO	搭載 ROM バージョン [1]	—
ROM バージョン ◆ (機能モジュール <sup>1</sup> )	VQ	— —	8	RO	搭載 ROM バージョン [100]	—
積算稼働時間 モニタ ◆ (COM-MY)	UT	— —	7	RO	0~19999 時間 [1]	—
積算稼働時間 モニタ ◆ (機能モジュール <sup>1</sup> )	UV	— —	7	RO	0~19999 時間 [100]	—

名称	RKC 通信識別子	MECHATROLINK/MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
エラーコード □ (COM-MY)	ER	0000	0	7	RO	● RKC 通信の場合 1: 調整データ異常 <sup>a,b</sup> 2: データバックアップエラー <sup>a,b,c</sup> 4: A/D 変換値異常 <sup>a,b</sup> 32: 論理出力データ異常 <sup>a</sup> 64: スタックオーバーフロー <sup>c</sup> 512 MECHATROLINK 監視異常 <sup>c</sup> ● MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0: 調整データ異常 <sup>a,b</sup> b1: データバックアップエラー <sup>a,b,c</sup> b2: A/D 変換値異常 <sup>a,b</sup> b3, b4: 不使用 b5: 論理出力データ異常 <sup>a</sup> b6: スタックオーバーフロー <sup>c</sup> b7, b8: 不使用 b9: MECHATROLINK 監視異常 <sup>c</sup> b10~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~39] 識別子 ER の場合は、エラー状態を各モジュールの OR で表します。エラーが複数発生した場合、エラー番号の加算値になります。 <sup>a</sup> Z-TIO/Z-DIO モジュールの項目 <sup>b</sup> Z-CT モジュールの項目 <sup>c</sup> COM-MY の項目 [COM-MY: 1] [Z-TIO、Z-DIO、Z-CT: 100]	—
エラーコード ◆ (機能モジュール <sup>1</sup> )	EZ	0001 : 0064	1 : 100	7	RO	—	—
バックアップメモリ状態モニタ ◆ (COM-MY)	EM	0065	101	1	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 [COM-MY: 1] [Z-TIO、Z-DIO、Z-CT: 100]	—
バックアップメモリ状態モニタ ◆ (機能モジュール <sup>1</sup> )	CZ	0066 : 00C9	102 : 201	1	RO	—	—
不使用	—	00CA : 00CB : 00CC	202 : 203 : 204	—	—	—	—
ネットワークエラーコード □	ES	00CC	204	7	RO	0: 正常 1: 初期化エラー 2: デバイスアクセスエラー 3: 異常切断あり [1]	—
ネットワーク状態 □	QN	00CD	205	7	RO	0: 未接続状態 1: ID 読出し待ち状態 2: 接続状態 [1]	—
不使用	—	00CE : 0131 : 0132	206 : 305 : 306	—	—	—	—
接続モジュール数モニタ □	QK	0132	306	7	RO	0~31 [1]	—
RUN/STOP 切換 □	SR	0133	307	1	RW	0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始) [1]	0
RUN/STOP 切換 ◆	SW	0134 : 0197	308 : 407	1	RW	0: STOP (制御停止) 1: RUN (制御開始) [100]	0
制御開始/停止保持設定 ◆	X1	0198 : 01FB	408 : 507	1	RW	0: 保持しない (STOP スタート) 1: 保持する (RUN/STOP 保持) [100]	1
以下の項目は、電源を再度 ON にするか、または制御を STOP から RUN にすることで有効になります。							
不使用	—	8000 : 8003	32768 : 32771	—	—	—	—
通信プロトコル □	VP	8004	32772	1	RW	0: RKC 通信 1: MODBUS [1]	0
通信速度 □	VU	8005	32773	1	RW	0: 4800 bps 1: 9600 bps 2: 19200 bps 3: 38400 bps [1]	2
通信データビット構成 □	VW	8006	32774	7	RW	0~5 表 1 (データビット構成表) 参照 [1]	0
通信インターバル時間 □	VX	8007	32775	7	RW	0~250 ms [1]	10
不使用	—	8008 : 8010	32776 : 32784	—	—	—	—
モジュール接続台数の設定方法 □	RY	8011	32785	7	RW	0: 何もしない 1: 機能モジュールの最大接続台数を、電源 ON 時のみ自動設定する 2: 機能モジュールの最大接続台数の自動設定を実行する * モジュール接続台数を自動設定後は、自動的に 0 に戻ります。 [1]	1
不使用	—	8012	32786	—	—	—	—
モジュール接続台数 <sup>2</sup> (Z-TIO モジュール) □	QY	8013	32787	7	RW	0~16 COM-MY に接続されている、Z-TIO モジュールの最大接続台数です。 [1]	—
モジュール接続台数 <sup>2</sup> (Z-DIO モジュール) □	QU	8014	32788	7	RW	0~16 COM-MY に接続されている、Z-DIO モジュールの最大接続台数です。 [1]	—
モジュール接続台数 <sup>2</sup> (Z-CT モジュール) □	QO	8015	32789	7	RW	0~16 COM-MY に接続されている、Z-CT モジュールの最大接続台数です。 [1]	—

名称	RKC 通信識別子	MECHATROLINK/MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
不使用	—	8016 : 801A	32790 : 32794	—	—	—	—
制御開始/停止保持設定 □	X2	801B	32795	1	RW	0: 保持しない (STOP スタート) 1: 保持する (RUN/STOP 保持) [1]	1

<sup>1</sup> 機能モジュール: Z-TIO モジュール、Z-DIO モジュールまたは Z-CT モジュール  
<sup>2</sup> 通信識別子 RY (モジュール接続台数の設定方法) で 1 または 2 を設定した場合は、最大接続台数が自動で設定されます。0 を設定した場合は、最大接続台数を手で設定します。  
最大接続台数: 機能モジュールの最大アドレス (アドレス設定スイッチの設定値 + 1)  
COM-MY は、通信データのチャンネル数を算出するために、この設定値を使用します (RKC 通信のみ)。

表 1: データビット構成表

設定値	データビット	パリティビット	ストップビット	設定可能な通信
0	8	なし	1	MODBUS RKC 通信
1	8	偶数	1	
2	8	奇数	1	
3	7	なし	1	
4	7	偶数	1	RKC 通信
5	7	奇数	1	

データ範囲: MODBUS: 0~2 RKC 通信: 0~5

### Z-TIO モジュールの通信データ

名称	RKC 通信識別子	MECHATROLINK/MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
測定値 (PV) ▲	M1	01FC : 023B	508 : 571	7	RO	入カスケール下限~ 入カスケール上限 [64]	—
総合イベント状態 ▲	AJ	023C : 027B	572 : 635	7	RO	● RKC 通信の場合 1 桁目~4 桁目: イベント 1~イベント 4 5 桁目: ヒータ断線警報 6 桁目: 昇温完了 7 桁目: パンアウト データ 0: OFF 1: ON ● MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0~b3: イベント 1~イベント 4 b4: ヒータ断線警報 b5: 昇温完了 b6: パンアウト b7~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~127] [64]	—
運転モード状態モニタ ▲	L0	027C : 02BB	636 : 699	7	RO	● RKC 通信の場合 1 桁目: STOP 2 桁目: RUN 3 桁目: マニュアルモード 4 桁目: リモートモード 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~15] [64]	—
不使用	—	02BC : 02CB	700 : 715	—	—	—	—
操作出力値 (MV) モニタ [加熱側] ▲▲	O1	02CC : 030B	716 : 779	7	RO	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: -5.0~+105.0 % 位置比例制御 (FBR 入力値): 0.0~100.0 % [64]	—
操作出力値 (MV) モニタ [冷却側] ▲▲	O2	030C : 034B	780 : 843	7	RO	-5.0~+105.0 % [64]	—
電流検出器 (CT) 入力値モニタ ▲	M3	034C : 038B	844 : 907	7	RO	CTL-6-P-N: 0.0~30.0 A CTL-12-S66-10L-N: 0.0~100.0 A [64]	—
設定値 (SV) モニタ ▲	MS	038C : 03CB	908 : 971	7	RO	設定リミット下限~ 設定リミット上限 [64]	—
リモート設定 (RS) 入力値モニタ ▲	S2	03CC : 040B	972 : 1035	7	RO	設定リミット下限~ 設定リミット上限 [64]	—
パンアウト状態モニタ ▲	B1	040C : 044B	1036 : 1099	1	RO	0: OFF 1: ON [64]	—
イベント 1 状態モニタ ▲	AA	044C : 048B	1100 : 1163	1	RO	0: OFF 1: ON	—
イベント 2 状態モニタ ▲	AB	048C : 04CB	1164 : 1227	1	RO	イベント 3 種類が昇温完了の場合には、昇温完了状態は総合イベント状態 (識別子 AJ、レジスタアドレス 023C~027B) で確認してください。(イベント 3 状態モニタは ON しません。)	—
イベント 3 状態モニタ ▲	AC	04CC : 050B	1228 : 1291	1	RO	—	—
イベント 4 状態モニタ ▲	AD	050C : 054B	1292 : 1355	1	RO	—	—
ヒータ断線警報 (HBA) 状態モニタ ▲	AE	054C : 058B	1356 : 1419	1	RO	0: OFF 1: ON [64]	—

名称	RKC 通信識別子	MECHATROLINK/MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
出力状態モニタ ◆	Q1	058C : 059B	1420 : 1435	7	RO	● RKC 通信の場合 1 桁目~4 桁目: OUT1~OUT4 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON ● MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0~b3: OUT1~OUT4 b4~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~15] [16]	—
メモリエリア運転経過時間モニタ ▲	TR	059C : 05DB	1436 : 1499	7	RO	0 分 00 秒~199 分 59 秒: RKC 通信: 0.00~199.59 (分:秒) MECHATROLINK/MODBUS: 0~11999 秒 0 時間 00 分~99 時間 59 分: RKC 通信: 0.00~99.59 (時:分:秒) MECHATROLINK/MODBUS: 0~5999 分 [64]	—
不使用	—	05DC : 05EB : 05EC	1500 : 1515 : 1516	—	—	—	—
周囲温度ピークホールド値モニタ ▲	Hp	05EC : 062B	1516 : 1579	7	RO	-10.0~+100.0 °C [64]	—
不使用	—	062C : 063B : 063C	1580 : 1595 : 1596	—	—	—	—
論理出力モニタ 1 ◆	ED	063C : 064B	1596 : 1611	7	RO	● RKC 通信の場合 1 桁目~4 桁目: 論理出力 1~4 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON ● MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0~b7: 論理出力 1~8 b8~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~255] [16]	—
論理出力モニタ 2 ◆	EE	—	—	7	RO	RKC 通信のみ 1 桁目~4 桁目: 論理出力 5~8 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [16]	—
不使用	—	064C : 080B : 080C	1612 : 2059 : 2060	—	—	—	—
PID/AT 切換 ▲	G1	080C : 084B	2060 : 2123	1	RW	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT) 実行 * * オートチューニング終了後は、自動的に 0 に戻ります。 [64]	0
オート/マニュアル切換 ▲	J1	084C : 088B	2124 : 2187	1	RW	0: オートモード 1: マニュアルモード [64]	0
リモート/ローカル切換 ▲	C1	088C : 08CB	2188 : 2251	1	RW	0: ローカルモード 1: リモートモード [64]	0
不使用	—	08CC : 08DB	2252 : 2067	—	—	—	—
メモリエリア切換 ▲	ZA	08DC : 091B	2268 : 2331	7	RW	1~8 [64]	1
インターロック解除 ▲	AR	091C : 095B	2332 : 2395	1	RW	0: 通常時 1: インターロック解除実行 [64]	0
イベント 1 設定値 ★ ▲	A1	095C : 099B	2396 : 2459	7	RW	偏差動作、チャネル間偏差動作、昇温完了範囲 *: -入カスパン~+入カスパン 入力値動作、設定値動作: 入カスケール下限~ 入カスケール上限 [64]	50
イベント 2 設定値 ★ ▲	A2	099C : 09DB	2460 : 2523	7	RW	—	50
イベント 3 設定値 ★ ▲	A3	09DC : 0A1B	2524 : 2587	7	RW	操作出力値動作: -5.0~+105.0 % * イベント 3 を昇温完了とした場合 [各 64]	50
イベント 4 設定値 ★ ▲	A4	0A1C : 0A5B	2588 : 2651	7	RW	—	50
制御ループ断線警報 (LBA) 時間 ★ ▲	A5	0A5C : 0A9B	2652 : 2715	7	RW	0~7200 秒 (0: 機能なし) [64]	480
LBA デッドバンド ★ ▲	N1	0A9C : 0ADB	2716 : 2779	7	RW	0 (0.0)~入カスパン [64]	0 (0.0)
設定値 (SV) ★ ▲	S1	0ADC : 0B1B	2780 : 2843	7	RW	設定リミット下限~ 設定リミット上限 [64]	TC/RTD 入力: 0 VI 入力: 0.0
比例帯 [加熱側] ★ ★ ▲	P1	0B1C : 0B5B	2844 : 2907	7	RW	熱電対 (TC)/ 測温抵抗体 (RTD) 入力: 0 (0.0) ~入カスパン (単位: °C) 電圧 (V)/電流 (I) 入力: 入カスパンの 0.0~1000.0 % 0 (0.0): 二位動作 加熱冷却制御の場合は加熱・冷却ともに二位動作 [64]	TC/RTD 入力: 30 (30.0) VI 入力: 30.0
積分時間 [加熱側] ★ ★ ▲	I1	0B5C : 0B9B	2908 : 2971	7	RW	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: 0~3600 秒または 0.0~1999.9 秒 (0.0: PD 動作) 位置比例制御: 1~3600 秒または 0.1~1999.9 秒 [64]	240

名称	RKC 通信 識別子	MECHATROLINK/ MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
微分時間 [加熱側] ★ ★ ▲	D1	0B9C 08DB	2972 3035	7	R/W	0~3600 秒または 0.0~1999.9 秒 (0.0: PI 動作) [64]	60
制御応答 パラメータ ★ ★ ▲	CA	08DC 0C1B	3036 3099	1	R/W	0: Slow 2: Fast 1: Medium P, PD 動作時は無効 [64]	Note1
比例帯 [冷却側] ★ ★ ▲	P2	0C1C 0C5B	3100 3163	7	R/W	熱電対 (TC) / 測温抵抗体 (RTD) 入力: 1 (0.1) ~ 入力スパン (単位: °C) 電圧 (V) / 電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.1~1000.0 % [64]	TC/RTD 入力: 30 (30.0) V/I 入力: 30.0
積分時間 [冷却側] ★ ★ ▲	I2	0C5C 0C9B	3164 3227	7	R/W	0~3600 秒または 0.0~1999.9 秒 (0.0: PD 動作) [64]	240
微分時間 [冷却側] ★ ★ ▲	D2	0C9C 0CDB	3228 3291	7	R/W	0~3600 秒または 0.0~1999.9 秒 (0.0: PI 動作) [64]	60
オーバーラップ /デッドバンド ★ ★ ▲	V1	0CDC 0D1B	3292 3355	7	R/W	熱電対 (TC) / 測温抵抗体 (RTD) 入力: -入力スパン~入力スパン (単位: °C) 電圧 (V) / 電流 (I) 入力: 入力スパンの -100.0~+100.0 % [64]	0
マニュアル リセット ★ ▲	MR	0D1C 0D5B	3356 3419	7	R/W	-100.0~+100.0 % [64]	0.0
設定変率 リミッタ上昇 ★ ▲	HH	0D5C 0D9B	3420 3483	7	R/W	0 (0.0)~入力スパン/単位時間 0 (0.0): 機能なし 単位時間: 60 秒 (出荷値) [64]	0 (0.0)
設定変率 リミッタ下降 ★ ▲	HL	0D9C 0DDB	3484 3547	7	R/W	0 (0.0)~入力スパン/単位時間 0 (0.0): 機能なし 単位時間: 60 秒 (出荷値) [64]	0 (0.0)
エリアソーク 時間 ★ ▲	TM	0DDC 0E1B	3548 3611	7	R/W	0分00秒~199分59秒: RKC 通信: 0:00~199:59 (分:秒) MECHATROLINK/MODBUS: 0~11999 秒 0時間00分~99時間59分: RKC 通信: 0:00~99:59 (時:分) MECHATROLINK/MODBUS: 0~5999 分 [64]	Note2
リンク先 エリア番号 ★ ▲	LP	0E1C 0E5B	3612 3675	7	R/W	0~8 (0: リンクなし) [64]	0
ヒータ断線警報 (HBA) 設定値 ▲	A7	0E5C 0E9B	3676 3739	7	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) [64]	0.0
ヒータ断線 判断点 ▲	NE	0E9C 0EDB	3740 3803	7	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) [64]	30.0
ヒータ溶着 判断点 ▲	NF	0EDC 0F1B	3804 3867	7	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) [64]	30.0
PV バイアス ▲	PB	0F1C 0F5B	3868 3931	7	R/W	-入力スパン~+入力スパン [64]	0
PV デジタル フィルタ ▲	F1	0F5C 0F9B	3932 3995	7	R/W	0.0~100.0 秒 (0.0: 機能なし) [64]	0.0
PV レシオ ▲	PR	0F9C 0FDB	3996 4059	7	R/W	0.500~1.500 [64]	1.000
PV 低入力 カットオフ ▲	DP	0FDC 101B	4060 4123	7	R/W	入力スパンの 0.00~25.00 % [64]	0.00
RS バイアス * ▲	RB	101C 105B	4124 4187	7	R/W	-入力スパン~+入力スパン [64]	0
RS デジタル フィルタ * ▲	F2	105C 109B	4188 4251	7	R/W	0.0~100.0 秒 (0.0: 機能なし) [64]	0.0
RS レシオ * ▲	RR	109C 10DB	4252 4315	7	R/W	0.001~9.999 [64]	1.000
出力分配切換 ▲	DV	10DC 111B	4316 4379	1	R/W	0: 制御出力 1: 分配出力 [64]	0
出力分配 バイアス ▲	DW	111C 115B	4380 4443	7	R/W	-100.0~+100.0 % [64]	0.0
出力分配レシオ ▲	DQ	115C 119B	4444 4507	7	R/W	-9.999~+9.999 [64]	1.000
比例周期 ▲	T0	119C 11DB	4508 4571	7	R/W	0.1~100.0 秒 M: リレー接点出力 T: トライアック出力 V: 電圧パルス出力 D: オープンコレクタ出力 V、T、D 出力: 2.0 [64]	M 出力: 20.0 D 出力: 2.0
比例周期の 最低 ON/OFF 時間 ▲	VI	11DC 121B	4572 4635	7	R/W	0~1000 ms [64]	0

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

Note1 PID 制御、位置比例制御: 0 加熱冷却 PID 制御: 2

Note2 RKC 通信: 0:00 MECHATROLINK/MODBUS: 0

名称	RKC 通信 識別子	MECHATROLINK/ MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
マニュアル 操作出力値 ★ ▲	ON	121C 125B	4636 4699	7	R/W	PID 制御: 出力リミッタ下限~ 出力リミッタ上限 加熱冷却 PID 制御: -冷却側出力リミッタ上限~ +加熱側出力リミッタ上限 位置比例制御 (FBR 入力あり): 出力リミッタ下限~ 出力リミッタ上限 位置比例制御 (FBR 入力なし): 0: 閉側出力 OFF、 閉側出力 OFF 1: 閉側出力 ON、 閉側出力 OFF 2: 閉側出力 OFF、 閉側出力 ON [64]	0.0
エリアソーク 時間停止機能 ▲	RV	125C 129B	4700 4763	1	R/W	0: 停止機能なし 3: イベント 3 1: イベント 1 4: イベント 4 2: イベント 2 [64]	0
NM モード選択 (外乱 1 用) ▲	NG	129C 12DB	4764 4827	1	R/W	0: NM 機能なし 1: NM 機能モード 2: 学習モード	0
NM モード選択 (外乱 2 用) ▲	NX	12DC 131B	4828 4891	1	R/W	3: チューニングモード NM 機能: Nice-MEET 機能 [各 64]	0
NM 量 1 (外乱 1 用) ▲	NI	131C 135B	4892 4955	7	R/W	-100.0~+100.0 %	0.0
NM 量 1 (外乱 2 用) ▲	NJ	135C 139B	4956 5019	7	R/W		0.0
NM 量 2 (外乱 1 用) ▲	NK	139C 13DB	5020 5083	7	R/W		0.0
NM 量 2 (外乱 2 用) ▲	NM	13DC 141B	5084 5147	7	R/W		0.0
NM 切替時間 (外乱 1 用) ▲	NN	141C 145B	5148 5211	7	R/W	0~3600 秒または 0.0~1999.9 秒	0
NM 切替時間 (外乱 2 用) ▲	NO	145C 149B	5212 5275	7	R/W		0
NM 動作時間 (外乱 1 用) ▲	NQ	149C 14DB	5276 5339	7	R/W	1~3600 秒	600
NM 動作時間 (外乱 2 用) ▲	NL	14DC 151B	5340 5403	7	R/W		600
NM 動作待ち時間 (外乱 1 用) ▲	NR	151C 155B	5404 5467	7	R/W	0.0~600.0 秒	0.0
NM 動作待ち時間 (外乱 2 用) ▲	NY	155C 159B	5468 5531	7	R/W		0.0
NM 学習回数 ▲	NT	159C 15DB	5532 5595	7	R/W	0~10 回 (0: 学習なし) [64]	1
NM 起動信号 ▲	NU	15DC 161B	5596 5659	1	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) [64]	0
運転モード ▲	EI	161C 165B	5660 5723	1	R/W	0: 不使用 1: モニタ 2: モニタ+イベント機能 3: 制御 [64]	3
スタートアップ チューニング (ST) ▲	ST	165C 169B	5724 5787	1	R/W	0: ST 不使用 1: 1 回実行 * 2: 毎回実行 * スタートアップチューニング (ST) が終了すると、自動的に 0に戻ります。 [64]	0
自動昇温学習 ▲	Y8	169C 16DB	5788 5851	1	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に戻ります。 [64]	0
論理用 通信スイッチ ▲	EF	16DC 16EB	5852 5867	7	R/W	• RKC 通信の場合 1 桁目~4 桁目: 論理用通信スイッチ 1~4 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON • MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0~b3: 論理用通信スイッチ 1~4 b4~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~15] [16]	0
以降の通信データ (エンジニアリング設定) については、別冊の COM-MY SRZ 通信データ一覽 (IMR02E04-J口) を参照してください。							

## ■ Z-DIO モジュールの通信データ

名称	RKC 通信 識別子	MECHATROLINK/ MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
デジタル入力 (DI) 状態 1 ▲	L1	3E6C 3E7B	15980 15995	7	RO	• RKC 通信の場合 1 桁目~4 桁目: DI1~DI4 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: 接点オープン 1: 接点クローズ • MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0~b7: DI1~DI8 b8~b15: 不使用 データ 0: 接点オープン 1: 接点クローズ [10 進数表現: 0~255] [16]	—
デジタル入力 (DI) 状態 2 ▲	L6	—	—	7	RO	RKC 通信のみ 1 桁目~4 桁目: DI5~DI8 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: 接点オープン 1: 接点クローズ [16]	—
デジタル出力 (DO) 状態 1 ▲	Q2	3E7C 3E8B	15996 16011	7	RO	• RKC 通信の場合 1 桁目~4 桁目: DO1~DO4 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON • MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0~b7: DO1~DO8 b8~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~255] [16]	—
デジタル出力 (DO) 状態 2 ▲	Q3	—	—	7	RO	RKC 通信のみ 1 桁目~4 桁目: DO5~DO8 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [16]	—
不使用	—	3E8C 3FDB	16012 16347	—	—	—	—
DO マニュアル 出力 1 ▲	Q4	3FDC 3FEB	16348 16353	7	R/W	• RKC 通信の場合 1 桁目~4 桁目: DO1 マニュアル出力~ DO4 マニュアル出力 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON • MECHATROLINK/MODBUS の場合 b0~b7: DO1 マニュアル出力~ DO8 マニュアル出力 b8~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~255] [16]	0
DO マニュアル 出力 2 ▲	Q5	—	—	7	R/W	RKC 通信のみ 1 桁目~4 桁目: DO5 マニュアル出力~ DO8 マニュアル出力 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [16]	0
DO 出力分配切換 ▲	DO	3FEC 406B	16364 16491	1	R/W	0: DO 出力 1: 分配出力 [128]	0
DO 出力分配 バイアス ▲	O8	406C 40EB	16492 16619	7	R/W	-100.0~+100.0 % [128]	0.0
DO 出力分配 レシオ ▲	O9	40EC 416B	16620 16747	7	R/W	-9.999~+9.999 [128]	1.000
DO 比例周期 ▲	V0	416C 41EB	16748 16875	7	R/W	0.1~100.0 秒 M: リレー接点出力 D: オープンコレクタ出力 [128]	M 出力: 20.0 D 出力: 2.0
DO 比例周期の 最低 ON/OFF 時間 ▲	VJ	41EC 426B	16876 17003	7	R/W	0~1000 ms [128]	0
不使用	—	426C 433B	17004 17211	—	—	—	—

以降の通信データ (エンジニアリング設定) については、別冊の COM-MY SRZ 通信データ一覽 (IMR02E04-J口) を参照してください。

## ■ Z-CT モジュールの通信データ

名称	RKC 通信 識別子	MECHATROLINK/ MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
電流検出器 (CT) 入力値モニタ ▲	M4	46BC 477B	18108 18299	7	RO	CTL-6-P-Z: 0.0~10.0 A CTL-6-P-N: 0.0~30.0 A CTL-12-S56-10L-N: 0.0~100.0 A [192]	—
負荷率換算 CT モニタ ▲	M5	477C 483B	18300 18491	7	RO	0.0~100.0 A [192]	—
ヒータ断線警報 (HBA) 状態 モニタ ▲	AF	483C 48FB	18492 18683	1	RO	0: 正常 1: 断線 2: 溶着 [192]	—
ヒータ過電流 警報状態モニタ ▲	AG	48FC 49BB	18684 18875	1	RO	0: 正常 1: ヒータ過電流 [192]	—
自動設定状態 モニタ ▲	CJ	49BC 49CB	18876 18891	1	RO	0: 通常状態 1: 自動設定中 2: 自動設定失敗 [16]	—

名称	RKC 通信 識別子	MECHATROLINK/ MODBUS レジスタアドレス		桁数	属性	データ範囲とデータ数	出荷値
		HEX	DEC				
不使用	—	49CC 4FCB	18892 20427	—	—	内部処理で使用しているため、このレジスタアドレスは使用しないでください	—
ヒータ断線/ ヒータ過電流 警報自動設定 選択 ▲	BT	4FCC 508B	20428 20619	1	R/W	0: 自動設定無効 (フュージボタンと通信による 自動設定無効) 1: ヒータ断線警報 (HBA) 自動設定有効 2: ヒータ過電流警報自動設定 有効 3: ヒータ断線警報 (HBA) / ヒータ過電流警報自動設定 有効 [192]	1
自動設定切換 ▲	BU	508C 514B	20620 20811	1	R/W	0: 通常状態 1: 自動設定中 2: 自動設定失敗 (RO) [192]	0
ヒータ断線警報 (HBA) 設定値 ▲	A8	514C 520B	20812 21003	7	R/W	0.0~100.0 A 0.0: ヒータ断線警報 (HBA) 機能 OFF (ただし、電流検出器 (CT) 入力値モニタは可能) [192]	0.0
ヒータ断線 警報(HBA) 選択 ▲	BZ	520C 52CB	21004 21195	1	R/W	0: ヒータ断線警報 (HBA) 不使用 1: ヒータ断線警報 (HBA) 2: ヒータ断線警報 (HBA) (警報インターロック機能付き) [192]	1
ヒータ過電流 警報設定値 ▲	A6	52CC 538B	21196 21387	7	R/W	0.0~105.0 A 0.0: ヒータ過電流警報機能 OFF [192]	0.0
ヒータ過電流 警報選択 ▲	BO	538C 544B	21388 21579	1	R/W	0: ヒータ過電流警報不使用 1: ヒータ過電流警報 2: ヒータ過電流警報 (警報インターロック機能付き) [192]	1
ヒータ断線警報 (HBA) インター ロック解除 ▲	CX	544C 550B	21580 21771	1	R/W	0: 通常時 1: インターロック解除実行 [192]	0
ヒータ過電流 警報インター ロック解除 ▲	CY	550C 55CB	21772 21963	1	R/W	0: 通常時 1: インターロック解除実行 [192]	0
不使用	—	55CC 5E0B	21964 24075	—	—	—	—
設定ロック ▲	LK	5E0C 5E1B	24076 24091	1	R/W	0: 設定許可 1: 設定ロック [16]	0
CT 種類 ▲	BV	5E1C 5EDB	24092 24283	1	R/W*	0: CTL-6-P-N (0.0~30.0 A) 1: CTL-12-S56-10L-N (0.0~100.0 A) 2: CTL-6-P-Z (0.0~10.0 A) [192]	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
CT レシオ ▲	XT	5EDC 5F9B	24284 24475	7	R/W*	0~9999 [192]	Note1
ヒータ断線警報 (HBA) 遅延回数 ▲	DI	5F9C 605B	24476 24667	7	R/W*	0~255 回 [192]	5
ヒータ断線警報 (HBA) 自動設定 係数 ▲	BW	605C 611B	24668 24859	7	R/W*	1~100 % [192]	75
ヒータ過電流警報 自動設定係数 ▲	B9	611C 61DB	24860 25051	7	R/W*	100~1000 % [192]	200
自動設定 判断電流値 ▲	BP	61DC 629B	25052 25243	7	R/W*	0.0~100.0 A [192]	1.0
自動設定時間 ▲	BQ	629C 635B	25244 25435	7	R/W*	10~250 秒 [192]	60
CT 割付モジュ ールアドレス ▲	BX	635C 641B	25436 25627	7	R/W*	0~99 [192]	0
CT 割付モジュ ールチャンネル ▲	BY	641C 64DB	25628 25819	7	R/W*	1~99 [192]	1
負荷率換算方式 ▲	IC	64DC 659B	25820 26011	1	R/W*	0: 平均値換算 1: 実効値換算 [192]	0
CT インターバル 時間 ▲	VH	659C 65AB	26012 26027	7	R/W*	0~250 ms [16]	10
不使用	—	65AC 666B	26028 26219	—	—	—	—

\* 設定ロック (識別子: LK、レジスタアドレス: 5E0C~5E1B) が、「0: 設定許可」になっている場合に、書き込み可能

Note1 CTL-6-P-N、CTL-6-P-Z: