

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、必要なときにご活用ください。

本書は、PLC またはホストコンピュータと COM-MY の間で通信できる SRZ の通信データについて説明したものです。設置・配線および各機能の操作については、必要に応じて、以下に示す取扱説明書を参照してください。

- COM-MY 設置・配線説明書 (IMR02E01-J□): 製品添付
- COM-MY 取扱説明書 (IMR02E02-J□): 製品添付
- COM-MY 通信データ一覧 (IMR02E03-J□) 製品添付

1. 通信データ一覧の見方

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
1	測定値 (PV)	M1	CH1 : CH64	01FC : 023B	508 : 571	7	RO	C	入力スケール下限～ 入力スケール上限	—

(1) 名 称: 通信データの名称

(2) RKC 通信識別子: RKC 通信データの識別子

(3) チャネル: 1 ユニットごとのデータのチャネル番号

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

(5) 桁 数: RKC 通信データの桁数

(6) 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: データの読み出しのみ可能

データの流れ
ホストコンピュータまたは PLC ← SRZ

R/W: データの読み出しおよび書き込み可能

データの流れ
ホストコンピュータまたは PLC ↔ SRZ

(7) 構 造: C: チャネルごとのデータ^{1, 2} M: モジュールごとのデータ
U: SRZ ユニットごとのデータ

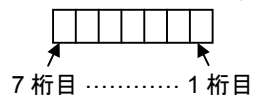
¹ Z-TIO モジュール (2 チャネルタイプ) の場合は、チャネル 3 とチャネル 4 の通信データは無効になります。

² 加熱冷却制御または位置比例制御の場合に、各 Z-TIO モジュールのチャネル 2 とチャネル 4 が無効になる通信データ (名称欄に♣マークのある通信データ) があります。
[読み出しの場合は「0」、書き込みの場合は無視]

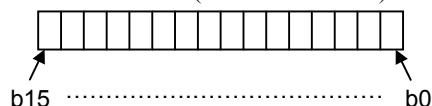
次ページへつづく

(8) データ範囲: 通信データの読み出し範囲または書き込み範囲

- ASCII コードデータ (7 桁の場合)



- 16 ビットデータ (ビットイメージ)



(9) 出荷値: 通信データの出荷値



通信データには、「通常設定データ」と「エンジニアリング設定データ」があります。エンジニアリング設定データは RUN (制御) 中の場合、属性が RO になります。エンジニアリング設定データを設定するには、RUN/STOP 切換で STOP (制御停止) にする必要があります。

Z-TIO モジュール: 通常設定データ No. 1~85、
エンジニアリング設定データ No. 86~208

Z-DIO モジュール: 通常設定データ No. 1~13、
エンジニアリング設定データ No. 14~27

Z-CT モジュール: 通常設定データ No. 1~28*

* No. 17~28 は、設定ロック (識別子: LK、レジスタアドレス: 5E0CH~5E1BH) が、「0: 設定許可」になっている場合に、書き込み可能です。

エンジニアリング設定の内容は、使用条件にあわせて最初に設定するデータであり、その後、通常に使用されている限りでは変更の必要がない項目です。また、むやみに設定を変更すると機器の誤動作、故障の原因となりますので注意してください。この場合の機器故障、破損については、当社は一切の責任を負いませんのでご了承ください。



マッピングデータ機能について

COM-MY と Z-TIO モジュール、Z-DIO モジュールおよび Z-CT モジュールを連結して使用する場合は、マッピングデータ機能は使用できません。

2. Z-TIO モジュールの通信データ

■ Z-TIO モジュールの通信データの詳細については、SRZ 取扱説明書 (IMS01T04-J□) を参照してください。

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
1	測定値 (PV)	M1	CH1 ⋮ CH64	01FC ⋮ 023B	508 ⋮ 571	7	RO	C	入力スケール下限～ 入力スケール上限	—
2	総合イベント状態	AJ	CH1 ⋮ CH64	023C ⋮ 027B	572 ⋮ 635	7	RO	C	• RKC 通信の場合 1 桁目: イベント 1 2 桁目: イベント 2 3 桁目: イベント 3 4 桁目: 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: パーンアウト - データ 0: OFF 1: ON • MODBUS/MECHATROLINK の場合 - ビットデータ - b0: イベント 1 - b1: イベント 2 - b2: イベント 3 - b3: イベント 4 - b4: ヒータ断線警報 - b5: 昇温完了 - b6: パーンアウト - b7～b15: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～127]	—
3	運転モード状態 モニタ	L0	CH1 ⋮ CH64	027C ⋮ 02BB	636 ⋮ 699	7	RO	C	• 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 • MODBUS/MECHATROLINK の場合 - ビットデータ - b0: STOP - b1: RUN - b2: マニュアルモード - b3: リモートモード - b4～b15: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～15]	—
4	不使用	—	—	02BC ⋮ 02CB	700 ⋮ 715	—	—	—	—	—
5	操作用出力値 (MV) モニタ [加熱側] ♣	O1	CH1 ⋮ CH64	02CC ⋮ 030B	716 ⋮ 779	7	RO	C	PID 制御、加熱冷却 PID 制御の場合: -5.0～+105.0 % 開度帰還抵抗 (FBR) 入力付きの 位置比例制御の場合: 0.0～100.0 %	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
6	操作出力値 (MV) モニタ [冷却側] ♣	O2	CH1 ⋮ CH64	030C ⋮ 034B	780 ⋮ 843	7	RO	C	-5.0～+105.0 %	—
7	電流検出器 (CT) 入力値モニタ	M3	CH1 ⋮ CH64	034C ⋮ 038B	844 ⋮ 907	7	RO	C	CTL-6-P-N の場合: 0.0～30.0A CTL-12-S56-10L-N の場合: 0.0～100.0 A	—
8	設定値 (SV) モニタ	MS	CH1 ⋮ CH64	038C ⋮ 03CB	908 ⋮ 971	7	RO	C	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	—
9	リモート設定 (RS) 入力値モニタ	S2	CH1 ⋮ CH64	03CC ⋮ 040B	972 ⋮ 1035	7	RO	C	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	—
10	バーンアウト状態 モニタ	B1	CH1 ⋮ CH64	040C ⋮ 044B	1036 ⋮ 1099	1	RO	C	0: OFF 1: ON	—
11	イベント 1 状態 モニタ	AA	CH1 ⋮ CH64	044C ⋮ 048B	1100 ⋮ 1163	1	RO	C	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。)	—
12	イベント 2 状態 モニタ	AB	CH1 ⋮ CH64	048C ⋮ 04CB	1164 ⋮ 1227	1	RO	C		—
13	イベント 3 状態 モニタ	AC	CH1 ⋮ CH64	04CC ⋮ 050B	1228 ⋮ 1291	1	RO	C		—
14	イベント 4 状態 モニタ	AD	CH1 ⋮ CH64	050C ⋮ 054B	1292 ⋮ 1355	1	RO	C		—
15	ヒータ断線警報 (HBA) 状態モニタ	AE	CH1 ⋮ CH64	054C ⋮ 058B	1356 ⋮ 1419	1	RO	C	0: OFF 1: ON	—
16	出力状態モニタ	Q1	CH1 ⋮ CH16	058C ⋮ 059B	1420 ⋮ 1435	7	RO	M	• RKC 通信の場合 1 桁目: OUT1 2 桁目: OUT2 3 桁目: OUT3 4 桁目: OUT4 5 桁目～7 桁目: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON • MODBUS/MECHATROLINK の 場合 - ビットデータ - b0: OUT1 - b1: OUT2 - b2: OUT3 - b3: OUT4 - b4～b15: 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	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
17	メモリエリア運転 経過時間モニタ	TR	CH1 ⋮ CH64	059C ⋮ 05DB	1436 ⋮ 1499	7	RO	C	0 分 00 秒～199 分 59 秒の場合: RKC 通信: 0:00～199:59 (分:秒) MODBUS/MECHATROLINK: 0～11999 秒 0 時間 00 分～99 時間 59 分の場合: RKC 通信: 0:00～99:59 (時:分) MODBUS/MECHATROLINK: 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。	—
18	不使用	—	—	05DC ⋮ 05EB	1500 ⋮ 1515	—	—	—	—	—
19	周囲温度ピークホー ルド値モニタ	Hp	CH1 ⋮ CH64	05EC ⋮ 062B	1516 ⋮ 1579	7	RO	C	-10.0～+100.0 °C	—
20	不使用	—	—	062C ⋮ 063B	1580 ⋮ 1595	—	—	—	—	—
21	論理出力モニタ 1	ED	CH1 ⋮ CH16	063C ⋮ 064B	1596 ⋮ 1611	7	RO	M	• RKC 通信の場合 1 桁目: 論理出力 1 2 桁目: 論理出力 2 3 桁目: 論理出力 3 4 桁目: 論理出力 4 5 桁目～7 桁目: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON • MODBUS/MECHATROLINK の 場合 - ビットデータ - b0: 論理出力 1 - b1: 論理出力 2 - b2: 論理出力 3 - b3: 論理出力 4 - b4: 論理出力 5 - b5: 論理出力 6 - b6: 論理出力 7 - b7: 論理出力 8 - b8～b15: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	—
22	論理出力モニタ 2	EE	CH1 ⋮ CH16	—	—	7	RO	M	1 桁目: 論理出力 5 2 桁目: 論理出力 6 3 桁目: 論理出力 7 4 桁目: 論理出力 8 5 桁目～7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON	—
23	不使用	—	—	064C ⋮ 080B	1612 ⋮ 2059	—	—	—	—	—
24	PID/AT 切換	G1	CH1 ⋮ CH64	080C ⋮ 084B	2060 ⋮ 2123	1	R/W	C	0: PID 制御 1: オートチューニング (AT) 実行	0
25	オート/マニュアル 切換	J1	CH1 ⋮ CH64	084C ⋮ 088B	2124 ⋮ 2187	1	R/W	C	0: オートモード 1: マニュアルモード	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
26	リモート／ローカル 切換	C1	CH1 ⋮ CH64	088C ⋮ 08CB	2188 ⋮ 2251	1	R/W	C	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 行う場合や、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。	0
27	不使用	—	—	08CC ⋮ 08DB	2252 ⋮ 2267	—	—	—	—	—
28	メモリエリア切換	ZA	CH1 ⋮ CH64	08DC ⋮ 091B	2268 ⋮ 2331	7	R/W	C	1～8	1
29	インターロック解除	AR	CH1 ⋮ CH64	091C ⋮ 095B	2332 ⋮ 2395	1	R/W	C	0: 通常時 1: インターロック解除実行	0
30	イベント 1 設定値 ★	A1	CH1 ⋮ CH64	095C ⋮ 099B	2396 ⋮ 2459	7	R/W	C	偏差動作、チャンネル間偏差動作、 昇温完了範囲: -入力スパン～+入力スパン 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 操作用出力値動作: -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。	50
31	イベント 2 設定値 ★	A2	CH1 ⋮ CH64	099C ⋮ 09DB	2460 ⋮ 2523	7	R/W	C		50
32	イベント 3 設定値 ★	A3	CH1 ⋮ CH64	09DC ⋮ 0A1B	2524 ⋮ 2587	7	R/W	C		50
33	イベント 4 設定値 ★	A4	CH1 ⋮ CH64	0A1C ⋮ 0A5B	2588 ⋮ 2651	7	R/W	C		50
34	制御ループ断線警報 (LBA) 時間 ★	A5	CH1 ⋮ CH64	0A5C ⋮ 0A9B	2652 ⋮ 2715	7	R/W	C	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) になります。	480
35	LBA デッドバンド ★	N1	CH1 ⋮ CH64	0A9C ⋮ 0ADB	2716 ⋮ 2779	7	R/W	C	0 (0.0)～入力スパン 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) になります。	0 (0.0)
36	設定値 (SV) ★	S1	CH1 ⋮ CH64	0ADC ⋮ 0B1B	2780 ⋮ 2843	7	R/W	C	設定リミッタ下限～ 設定リミッタ上限	TC/RTD 入力: 0 V/I 入力: 0.0
37	比例帯 [加熱側] ★ ♣	P1	CH1 ⋮ CH64	0B1C ⋮ 0B5B	2844 ⋮ 2907	7	R/W	C	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 (加熱冷却制御時は加熱側、冷却側 ともに二位置動作)	TC/RTD 入力: 30 (30.0) V/I 入力: 30.0

★: メモリエリア対応データ

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
38	積分時間 [加熱側] ★ ♣	I1	CH1 ⋮ CH64	0B5C ⋮ 0B9B	2908 ⋮ 2971	7	R/W	C	PID 制御、加熱冷却 PID 制御の 場合: 0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 (0, 0.0: PD 動作) 位置比例制御の場合: 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。	240
39	微分時間 [加熱側] ★ ♣	D1	CH1 ⋮ CH64	0B9C ⋮ 0BDB	2972 ⋮ 3035	7	R/W	C	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。	60
40	制御応答パラメータ ★ ♣	CA	CH1 ⋮ CH64	0BDC ⋮ 0C1B	3036 ⋮ 3099	1	R/W	C	0: Slow 1: Medium 2: Fast [P、PD 動作時は無効]	PID 制御、位 置比例制御: 0 加熱冷却 PID 制御: 2
41	比例帯 [冷却側] ★ ♣	P2	CH1 ⋮ CH64	0C1C ⋮ 0C5B	3100 ⋮ 3163	7	R/W	C	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 1 (0.1)～入カスパン (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: 入カスパンの 0.1～1000.0 % 加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ) になります。	TC/RTD 入力: 30 (30.0) V/I 入力: 30.0
42	積分時間 [冷却側] ★ ♣	I2	CH1 ⋮ CH64	0C5C ⋮ 0C9B	3164 ⋮ 3227	7	R/W	C	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) になります。	240
43	微分時間 [冷却側] ★ ♣	D2	CH1 ⋮ CH64	0C9C ⋮ 0CDB	3228 ⋮ 3291	7	R/W	C	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) になります。	60
44	オーバーラップ／ デッドバンド ★ ♣	V1	CH1 ⋮ CH64	0CDC ⋮ 0D1B	3292 ⋮ 3355	7	R/W	C	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: -入カスパン～+入カスパン (単位: °C) 電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入カスパンの -100.0～+100.0 % マイナス (-) を設定するとオーバ 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) になります。	0

★: メモリエリア対応データ

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
45	マニュアルリセット ★	MR	CH1 : : CH64	0D1C : : 0D5B	3356 : : 3419	7	R/W	C	-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。	0.0
46	設定変化率リミッタ 上昇 ★	HH	CH1 : : CH64	0D5C : : 0D9B	3420 : : 3483	7	R/W	C	0 (0.0)~入力スパン/単位時間 * 0 (0.0): 機能なし	0 (0.0)
47	設定変化率リミッタ 下降 ★	HL	CH1 : : CH64	0D9C : : 0DDB	3484 : : 3547	7	R/W	C	* 単位時間: 60 秒 (出荷値)	0 (0.0)
48	エリアソーク時間 ★	TM	CH1 : : CH64	0DDC : : 0E1B	3548 : : 3611	7	R/W	C	0 分 00 秒~199 分 59 秒の場合: RKC 通信: 0:00~199:59 (分:秒) MODBUS/MECHATROLINK: 0~11999 秒 0 時間 00 分~99 時間 59 分の場合: RKC 通信: 0:00~99:59 (時:分) MODBUS/MECHATROLINK: 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。	RKC 通信: 0:00 MODBUS/ MECHATRO- LINK: 0
49	リンク先エリア番号 ★	LP	CH1 : : CH64	0E1C : : 0E5B	3612 : : 3675	7	R/W	C	0~8 (0: リンクなし)	0
50	ヒータ断線警報 (HBA) 設定値	A7	CH1 : : CH64	0E5C : : 0E9B	3676 : : 3739	7	R/W	C	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 割付が「0: なし」の場合は RO (読み出しのみ) になります。	0.0
51	ヒータ断線判断点	NE	CH1 : : CH64	0E9C : : 0EDB	3740 : : 3803	7	R/W	C	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) 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) になります。	30.0
52	ヒータ溶着判断点	NF	CH1 : : CH64	0EDC : : 0F1B	3804 : : 3867	7	R/W	C	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) 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) になります。	30.0
53	PV バイアス	PB	CH1 : : CH64	0F1C : : 0F5B	3868 : : 3931	7	R/W	C	-入力スパン~+入力スパン	0

★: メモリエリア対応データ

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
54	PV デジタル フィルタ	F1	CH1 : : CH64	0F5C : : 0F9B	3932 : : 3995	7	R/W	C	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	0.0
55	PV レシオ	PR	CH1 : : CH64	0F9C : : 0FDB	3996 : : 4059	7	R/W	C	0.500～1.500	1.000
56	PV 低入力カット オフ	DP	CH1 : : CH64	0FDC : : 101B	4060 : : 4123	7	R/W	C	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) になります。	0.00
57	RS バイアス*	RB	CH1 : : CH64	101C : : 105B	4124 : : 4187	7	R/W	C	-入力スパン～+入力スパン	0
58	RS デジタル フィルタ*	F2	CH1 : : CH64	105C : : 109B	4188 : : 4251	7	R/W	C	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	0.0
59	RS レシオ*	RR	CH1 : : CH64	109C : : 10DB	4252 : : 4315	7	R/W	C	0.001～9.999	1.000
60	出力分配切換	DV	CH1 : : CH64	10DC : : 111B	4316 : : 4379	1	R/W	C	0: 制御出力 1: 分配出力	0
61	出力分配バイアス	DW	CH1 : : CH64	111C : : 115B	4380 : : 4443	7	R/W	C	-100.0～+100.0 %	0.0
62	出力分配レシオ	DQ	CH1 : : CH64	115C : : 119B	4444 : : 4507	7	R/W	C	-9.999～+9.999	1.000
63	比例周期	T0	CH1 : : CH64	119C : : 11DB	4508 : : 4571	7	R/W	C	0.1～100.0 秒 電圧／電流出力の場合は RO (読み出し のみ) になります。 No.95 出力割付で「0: 制御出力」を選 択時に有効	リレー接点 出力: 20.0 電圧パルス/ トライアック/ オープン コレクタ出力: 2.0
64	比例周期の 最低 ON/OFF 時間	VI	CH1 : : CH64	11DC : : 121B	4572 : : 4635	7	R/W	C	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。	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。

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
65	マニュアル操作 出力値 ♣	ON	CH1 ⋮ CH64	121C ⋮ 125B	4636 ⋮ 4699	7	R/W	C	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	0.0
66	エリアソーク時間 停止機能	RV	CH1 ⋮ CH64	125C ⋮ 129B	4700 ⋮ 4763	1	R/W	C	0: 停止機能なし 1: イベント 1 2: イベント 2 3: イベント 3 4: イベント 4	0
67	NM モード選択 (外乱 1 用)	NG	CH1 ⋮ CH64	129C ⋮ 12DB	4764 ⋮ 4827	1	R/W	C	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	0
68	NM モード選択 (外乱 2 用)	NX	CH1 ⋮ CH64	12DC ⋮ 131B	4828 ⋮ 4891	1	R/W	C	NM 機能: Nice-MEET 機能	0
69	NM 量 1 (外乱 1 用)	NI	CH1 ⋮ CH64	131C ⋮ 135B	4892 ⋮ 4955	7	R/W	C	-100.0～+100.0 %	0.0
70	NM 量 1 (外乱 2 用)	NJ	CH1 ⋮ CH64	135C ⋮ 139B	4956 ⋮ 5019	7	R/W	C		0.0
71	NM 量 2 (外乱 1 用)	NK	CH1 ⋮ CH64	139C ⋮ 13DB	5020 ⋮ 5083	7	R/W	C	-100.0～+100.0 %	0.0
72	NM 量 2 (外乱 2 用)	NM	CH1 ⋮ CH64	13DC ⋮ 141B	5084 ⋮ 5147	7	R/W	C		0.0
73	NM 切換時間 (外乱 1 用)	NN	CH1 ⋮ CH64	141C ⋮ 145B	5148 ⋮ 5211	7	R/W	C	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒	0
74	NM 切換時間 (外乱 2 用)	NO	CH1 ⋮ CH64	145C ⋮ 149B	5212 ⋮ 5275	7	R/W	C		0
75	NM 動作時間 (外乱 1 用)	NQ	CH1 ⋮ CH64	149C ⋮ 14DB	5276 ⋮ 5339	7	R/W	C	1～3600 秒	600

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
76	NM 動作時間 (外乱 2 用)	NL	CH1 : : CH64	14DC : : 151B	5340 : : 5403	7	R/W	C	1~3600 秒	600
77	NM 動作待ち時間 (外乱 1 用)	NR	CH1 : : CH64	151C : : 155B	5404 : : 5467	7	R/W	C	0.0~600.0 秒	0.0
78	NM 動作待ち時間 (外乱 2 用)	NY	CH1 : : CH64	155C : : 159B	5468 : : 5531	7	R/W	C		0.0
79	NM 量学習回数	NT	CH1 : : CH64	159C : : 15DB	5532 : : 5595	7	R/W	C	0~10 回 (0: 学習なし)	1
80	NM 起動信号	NU	CH1 : : CH64	15DC : : 161B	5596 : : 5659	1	R/W	C	0: NM 起動信号 OFF 1: NM 起動信号 ON (外乱 1 用) 2: NM 起動信号 ON (外乱 2 用)	0
81	運転モード	EI	CH1 : : CH64	161C : : 165B	5660 : : 5723	1	R/W	C	0: 不使用 1: モニタ 2: モニタ+イベント機能 3: 制御	3
82	スタートアップ チューニング (ST)	ST	CH1 : : CH64	165C : : 169B	5724 : : 5787	1	R/W	C	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。 位置比例制御の場合は RO (読み出し のみ) になります。	0
83	自動昇温学習	Y8	CH1 : : CH64	169C : : 16DB	5788 : : 5851	1	R/W	C	0: 機能なし 1: 学習する* * 自動昇温学習が終了すると、自動的 に「0: 機能なし」に戻ります。	0
84	論理用通信スイッチ	EF	CH1 : : CH64	16DC : : 16EB	5852 : : 5867	7	R/W	M	● RKC 通信の場合 1 桁目: 論理用通信スイッチ 1 2 桁目: 論理用通信スイッチ 2 3 桁目: 論理用通信スイッチ 3 4 桁目: 論理用通信スイッチ 4 5 桁目~7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON ● MODBUS/MECHATROLINK の 場合 ビットデータ b0: 論理用通信スイッチ 1 b1: 論理用通信スイッチ 2 b2: 論理用通信スイッチ 3 b3: 論理用通信スイッチ 4 b4~b15: 不使用 データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0~15]	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
85	不使用	—	—	16EC : 196B	5868 : 6507	—	—	—	—	—
No. 86 以降がエンジニアリング設定データです。[STOP 時に Write (書き込み) 可能]										
86	入力種類	XI	CH1 : CH64	196C : 19AB	6508 : 6571	7	R/W	C	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。 (SRZ 取扱説明書 IMS01T04-J□ を参 照)	型式コード によって異 なる 指定なしの 場合: 0
87	表示単位	PU	CH1 : CH64	19AC : 19EB	6572 : 6635	7	R/W	C	0: °C 熱電対(TC)/測温抵抗体(RTD)入力時 の単位です。	0
88	小数点位置	XU	CH1 : CH64	19EC : 1A2B	6636 : 6699	7	R/W	C	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	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

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
89	入力スケール上限	XV	CH1 : CH64	1A2C : 1A6B	6700 : 6763	7	R/W	C	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。	TC/RTD 入力: 入力レンジの 最大値 V/I 入力: 100.0
90	入力スケール下限	XW	CH1 : CH64	1A6C : 1AAB	6764 : 6827	7	R/W	C	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。	TC/RTD 入力: 入力レンジの 最小値 V/I 入力: 0.0
91	入力異常判断点上限	AV	CH1 : CH64	1AAC : 1AEB	6828 : 6891	7	R/W	C	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%)	入力レンジ上 限値 + (入カス パンの 5%)
92	入力異常判断点下限	AW	CH1 : CH64	1AEC : 1B2B	6892 : 6955	7	R/W	C	(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	入力レンジ下 限値 - (入カス パンの 5%)
93	バーンアウト方向	BS	CH1 : CH64	1B2C : 1B6B	6956 : 7019	1	R/W	C	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	0
94	開平演算	XH	CH1 : CH64	1B6C : 1BAB	7020 : 7083	1	R/W	C	0: 開平演算なし 1: 開平演算あり	0
95	出力割付 (論理出力選択機能)	E0	CH1 : CH64	1BAC : 1BEB	7084 : 7147	1	R/W	C	0: 制御出力 1: 論理出力結果 2: フェイル出力	0
96	励磁／非励磁 (論理出力選択機能)	NA	CH1 : CH64	1BEC : 1C2B	7148 : 7211	1	R/W	C	0: 励磁 1: 非励磁	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
97	イベント1種類	XA	CH1 : : CH64	1C2C : : 1C6B	7212 : : 7275	7	R/W	C	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 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。	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
98	イベント1 チャンネル設定	FA	CH1 : : CH64	1C6C : : 1CAB	7276 : : 7339	1	R/W	C	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	1
99	イベント1待機動作	WA	CH1 : : CH64	1CAC : : 1CEB	7340 : : 7403	1	R/W	C	0: 待機なし 1: 待機 (電源投入時) 2: 再待機 (電源投入時、SV 変更時) 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	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
100	イベント1 インターロック	LF	CH1 : : CH64	1CEC : : 1D2B	7404 : : 7467	1	R/W	C	0: 不使用 1: 使用	0
101	イベント1 動作すきま	HA	CH1 : : CH64	1D2C : : 1D6B	7468 : : 7531	7	R/W	C	① 偏差／入力値／設定値／チャ ンネル間偏差動作の場合: 0～入力スパン (単位: °C) ② 操作出力値動作の場合: 0.0～110.0 %	①の場合: 1 ②の場合: 1.0
102	イベント1 遅延タイム	TD	CH1 : : CH64	1D6C : : 1DAB	7532 : : 7595	7	R/W	C	0～18000 秒	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
103	イベント 1 動作の 強制 ON 選択	OA	CH1 ⋮ CH64	1DAC ⋮ 1DEB	7596 ⋮ 7659	7	R/W	C	● RKC 通信の場合 1 桁目: 入力異常時に強制 ON 2 桁目: マニュアルモード時に 強制 ON 3 桁目: AT 実行中に強制 ON 4 桁目: 設定変化率リミッタ 動作中に強制 ON 5 桁目～7 桁目: 不使用 - データ 0: 無効 1: 有効 ● MODBUS/MECHATROLINK の 場合 - ビットデータ - b0: 入力異常時に強制 ON - b1: マニュアルモード時に 強制 ON - b2: AT 実行中に強制 ON - b3: 設定変化率リミッタ動作中 に強制 ON - b4～b15: 不使用 - データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	0
104	イベント 2 種類	XB	CH1 ⋮ CH64	1DEC ⋮ 1E2B	7660 ⋮ 7723	7	R/W	C	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 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。	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
105	イベント 2 チャネル設定	FB	CH1 ⋮ CH64	1E2C ⋮ 1E6B	7724 ⋮ 7787	1	R/W	C	1: チャネル 1 2: チャネル 2 3: チャネル 3 4: チャネル 4 チャネル間偏差動作のみ有効	1

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
106	イベント 2 待機動作	WB	CH1 ⋮ CH64	1E6C ⋮ 1EAB	7788 ⋮ 7851	1	R/W	C	0: 待機なし 1: 待機 (電源投入時) 2: 再待機 (電源投入時、SV 変更時) 入力値、偏差、または操作用出力値動作 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	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
107	イベント 2 インターロック	LG	CH1 ⋮ CH64	1EAC ⋮ 1EEB	7852 ⋮ 7915	1	R/W	C	0: 不使用 1: 使用	0
108	イベント 2 動作すきま	HB	CH1 ⋮ CH64	1EEC ⋮ 1F2B	7916 ⋮ 7979	7	R/W	C	① 偏差／入力値／設定値／チャ ンネル間偏差動作の場合: 0～入力スパン (単位: °C) ② 操作用出力値動作の場合: 0.0～110.0 %	①の場合: 1 ②の場合: 1.0
109	イベント 2 遅延タイマ	TG	CH1 ⋮ CH64	1F2C ⋮ 1F6B	7980 ⋮ 8043	7	R/W	C	0～18000 秒	0
110	イベント 2 動作の 強制 ON 選択	OB	CH1 ⋮ CH64	1F6C ⋮ 1FAB	8044 ⋮ 8107	7	R/W	C	● RKC 通信の場合 1 桁目: 入力異常時に強制 ON 2 桁目: マニュアルモード時に 強制 ON 3 桁目: AT 実行中に強制 ON 4 桁目: 設定変化率リミッタ 動作中に強制 ON 5 桁目～7 桁目: 不使用 - データ 0: 無効 1: 有効 ● MODBUS/MECHATROLINK の 場合 - ビットデータ - b0: 入力異常時に強制 ON - b1: マニュアルモード時に 強制 ON - b2: AT 実行中に強制 ON - b3: 設定変化率リミッタ動作中 に強制 ON - b4～b15: 不使用 - データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
111	イベント 3 種類	XC	CH1 ⋮ CH64	1FAC ⋮ 1FEB	8108 ⋮ 8171	7	R/W	C	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: 昇温完了 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。	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
112	イベント 3 チャンネル設定	FC	CH1 ⋮ CH64	1FEC ⋮ 202B	8172 ⋮ 8235	1	R/W	C	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	1
113	イベント 3 待機動作	WC	CH1 ⋮ CH64	202C ⋮ 206B	8236 ⋮ 8299	1	R/W	C	0: 待機なし 1: 待機 (電源投入時) 2: 再待機 (電源投入時、SV 変更時) 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	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
114	イベント 3 インターロック	LH	CH1 ⋮ CH64	206C ⋮ 20AB	8300 ⋮ 8363	1	R/W	C	0: 不使用 1: 使用	0
115	イベント 3 動作すきま	HC	CH1 ⋮ CH64	20AC ⋮ 20EB	8364 ⋮ 8427	7	R/W	C	① 偏差／入力値／設定値／チャ ンネル間偏差動作／昇温完了 の場合: 0～入力スパン (単位: °C) ② 操作出力値動作の場合: 0.0～110.0 %	①の場合: 1 ②の場合: 1.0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
116	イベント 3 遅延タイマ	TE	CH1 ⋮ CH64	20EC ⋮ 212B	8428 ⋮ 8491	7	R/W	C	0～18000 秒 イベント 3 が「9: 昇温完了」の場合は、 イベント 3 遅延タイマが昇温完了ソー ク時間になります。	0
117	イベント 3 動作の 強制 ON 選択	OC	CH1 ⋮ CH64	212C ⋮ 216B	8492 ⋮ 8555	7	R/W	C	● RKC 通信の場合 1 桁目: 入力異常時に強制 ON 2 桁目: マニュアルモード時に 強制 ON 3 桁目: AT 実行中に強制 ON 4 桁目: 設定変化率リミッタ 動作中に強制 ON 5 桁目～7 桁目: 不使用 - データ 0: 無効 1: 有効 ● MODBUS/MECHATROLINK の 場合 - ビットデータ - b0: 入力異常時に強制 ON - b1: マニュアルモード時に 強制 ON - b2: AT 実行中に強制 ON - b3: 設定変化率リミッタ動作中 に強制 ON - b4～b15: 不使用 - データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	0
118	イベント 4 種類	XD	CH1 ⋮ CH64	216C ⋮ 21AB	8556 ⋮ 8619	7	R/W	C	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: 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。	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
119	イベント 4 チャンネル設定	FD	CH1 ⋮ CH64	21AC ⋮ 21EB	8620 ⋮ 8683	1	R/W	C	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	1
120	イベント 4 待機動作	WD	CH1 ⋮ CH64	21EC ⋮ 222B	8684 ⋮ 8747	1	R/W	C	0: 待機なし 1: 待機 (電源投入時) 2: 再待機 (電源投入時、SV 変更時) 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	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
121	イベント 4 インターロック	LI	CH1 ⋮ CH64	222C ⋮ 226B	8748 ⋮ 8811	1	R/W	C	0: 不使用 1: 使用	0
122	イベント 4 動作すきま	HD	CH1 ⋮ CH64	226C ⋮ 22AB	8812 ⋮ 8875	7	R/W	C	① 偏差／入力値／設定値／チャ ンネル間偏差動作の場合: 0～入力スパン (単位: °C) ② 操作出力値動作の場合: 0.0～110.0 % イベント 4 種類が「9: 制御ループ断線 警報(LBA)」の場合は無効になります。	①の場合: 1 ②の場合: 1.0
123	イベント 4 遅延タイマ	TF	CH1 ⋮ CH64	22AC ⋮ 22EB	8876 ⋮ 8939	7	R/W	C	0～18000 秒	0
124	イベント 4 動作の 強制 ON 選択	OD	CH1 ⋮ CH64	22EC ⋮ 232B	8940 ⋮ 9003	7	R/W	C	● RKC 通信の場合 1 桁目: 入力異常時に強制 ON 2 桁目: マニュアルモード時に 強制 ON 3 桁目: AT 実行中に強制 ON 4 桁目: 設定変化率リミッタ 動作中に強制 ON 5 桁目～7 桁目: 不使用 データ 0: 無効 1: 有効 ● MODBUS/MECHATROLINK の 場合 ビットデータ b0: 入力異常時に強制 ON b1: マニュアルモード時に 強制 ON b2: AT 実行中に強制 ON b3: 設定変化率リミッタ動作中 に強制 ON b4～b15: 不使用 データ 0: 無効 1: 有効 [10 進数表現: 0～15]	0
125	CT レシオ	XS	CH1 ⋮ CH64	232C ⋮ 236B	9004 ⋮ 9067	7	R/W	C	0～9999	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

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
126	CT 割付	ZF	CH1 ⋮ CH64	236C ⋮ 23AB	9068 ⋮ 9131	1	R/W	C	0: なし 1: OUT1 2: OUT2 3: OUT3 4: OUT4	1
127	ヒータ断線警報 (HBA) 種類	ND	CH1 ⋮ CH64	23AC ⋮ 23EB	9132 ⋮ 9195	1	R/W	C	0: ヒータ断線警報 (HBA) タイプ A 時間比例出力のみ対応 1: ヒータ断線警報 (HBA) タイプ B 時間比例出力と連続出力に 対応	1
128	ヒータ断線警報 (HBA) 遅延回数	DH	CH1 ⋮ CH64	23EC ⋮ 242B	9196 ⋮ 9259	7	R/W	C	0~255 回	5
129	ホット／コールド スタート	XN	CH1 ⋮ CH64	242C ⋮ 246B	9260 ⋮ 9323	1	R/W	C	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	0
130	スタート判断点	SX	CH1 ⋮ CH64	246C ⋮ 24AB	9324 ⋮ 9387	7	R/W	C	0~入力スパン (単位は入力値と同じ) (0: ホット／コールドスタートの 設定に従った動作)	仕様によ って異 なる
131	SV トラッキング	XL	CH1 ⋮ CH64	24AC ⋮ 24EB	9388 ⋮ 9451	1	R/W	C	0: SV トラッキングなし 1: SV トラッキングあり	1
132	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]	OT	CH1 ⋮ CH64	24EC ⋮ 252B	9452 ⋮ 9515	1	R/W	C	0: オートモード時の 操作出力値 (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 操作出力値 (MV) を使用	0
133	制御動作	XE	CH1 ⋮ CH64	252C ⋮ 256B	9516 ⋮ 9579	1	R/W	C	0: プリリアントⅡPID 制御 (正動作) 1: プリリアントⅡPID 制御 (逆動作) 2: プリリアントⅡ加熱冷却 PID 制御 [水冷タイプ] 3: プリリアントⅡ加熱冷却 PID 制御 [空冷タイプ] 4: プリリアントⅡ加熱冷却 PID 制御 [冷却ゲインリニアタイプ] 5: 位置比例制御 奇数チャンネルの場合: 0~5 選択可能 偶数チャンネルの場合: 0、1 のみ選択 可能* *加熱冷却制御または位置比例制御の 場合、制御動作は行いません。測定 値(PV)のモニタ、イベント動作のみ 可能です。	型式コード によって異 なる 指定なしの 場合: 1
134	積分／微分時間の 小数点位置 ♣	PK	CH1 ⋮ CH64	256C ⋮ 25AB	9580 ⋮ 9643	1	R/W	C	0: 1 秒設定 (小数点なし) 1: 0.1 秒設定 (小数点以下 1 桁)	0
135	微分動作選択 ♣	KA	CH1 ⋮ CH64	25AC ⋮ 25EB	9644 ⋮ 9707	1	R/W	C	0: 測定値微分 1: 偏差微分	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
136	アンダーシュート 抑制係数 ♣	KB	CH1 ⋮ CH64	25EC ⋮ 262B	9708 ⋮ 9771	7	R/W	C	0.000～1.000	水冷: 0.100 空冷: 0.250 冷却ゲイン リニアタイ プ: 1.000
137	微分ゲイン ♣	DG	CH1 ⋮ CH64	262C ⋮ 266B	9772 ⋮ 9835	7	R/W	C	0.1～10.0	6.0
138	二位置動作すきま 上側 ♣	IV	CH1 ⋮ CH64	266C ⋮ 26AB	9836 ⋮ 9899	7	R/W	C	熱電対 (TC)／測温抵抗体 (RTD) 入力: 0 (0.0)～入力スパン (単位: °C) 電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.0～100.0 %	TC/RTD 入力: 1 V/I 入力: 0.1
139	二位置動作すきま 下側 ♣	IW	CH1 ⋮ CH64	26AC ⋮ 26EB	9900 ⋮ 9963	7	R/W	C		TC/RTD 入力: 1 V/I 入力: 0.1
140	入力異常時動作上限 ♣	WH	CH1 ⋮ CH64	26EC ⋮ 272B	9964 ⋮ 10027	1	R/W	C	0: 通常制御 (現状の出力) 1: 入力異常時の操作出力値	0
141	入力異常時動作下限 ♣	WL	CH1 ⋮ CH64	272C ⋮ 276B	10028 ⋮ 10091	1	R/W	C		0
142	入力異常時の 操作出力値 ♣	OE	CH1 ⋮ CH64	276C ⋮ 27AB	10092 ⋮ 10155	7	R/W	C	–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。	0.0
143	STOP 時の 操作出力値 [加熱側] ♣	OF	CH1 ⋮ CH64	27AC ⋮ 27EB	10156 ⋮ 10219	7	R/W	C	–5.0～+105.0 % 位置比例制御の場合: 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がある場合 で、開度帰還抵抗 (FBR) 入力断線 していない場合のみ、STOP 時の操作 出力値 [加熱側] を出力します。	–5.0
144	STOP 時の 操作出力値 [冷却側] ♣	OG	CH1 ⋮ CH64	27EC ⋮ 282B	10220 ⋮ 10283	7	R/W	C		–5.0
145	出力変化率リミッタ 上昇 [加熱側] ♣	PH	CH1 ⋮ CH64	282C ⋮ 286B	10284 ⋮ 10347	7	R/W	C	0.0～100.0 %／秒 (0.0: 機能なし) 位置比例制御の場合は無効になりま す。	0.0
146	出力変化率リミッタ 下降 [加熱側] ♣	PL	CH1 ⋮ CH64	286C ⋮ 28AB	10348 ⋮ 10411	7	R/W	C	0.0～100.0 %／秒 (0.0: 機能なし) 位置比例制御の場合は無効になりま す。	0.0
147	出力リミッタ上限 [加熱側] ♣	OH	CH1 ⋮ CH64	28AC ⋮ 28EB	10412 ⋮ 10475	7	R/W	C	出力リミッタ下限 [加熱側]～ 105.0 % 位置比例制御の場合: 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がある場合 で、開度帰還抵抗 (FBR) 入力断線 していない場合のみ有効になります。	105.0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
148	出力リミッタ下限 [加熱側] ♣	OL	CH1 ⋮ CH64	28EC ⋮ 292B	10476 ⋮ 10539	7	R/W	C	-5.0 %～ 出力リミッタ上限 [加熱側] 位置比例制御の場合: 開度帰還抵抗 (FBR) 入力がある場合 で、開度帰還抵抗 (FBR) 入力断線 していない場合のみ有効になります。	-5.0
149	出力変化率リミッタ 上昇 [冷却側] ♣	PX	CH1 ⋮ CH64	292C ⋮ 296B	10540 ⋮ 10603	7	R/W	C	0.0～100.0 %/秒 (0.0: 機能なし)	0.0
150	出力変化率リミッタ 下降 [冷却側] ♣	PY	CH1 ⋮ CH64	296C ⋮ 29AB	10604 ⋮ 10667	7	R/W	C	位置比例制御の場合は無効になりま す。	0.0
151	出力リミッタ上限 [冷却側] ♣	OX	CH1 ⋮ CH64	29AC ⋮ 29EB	10668 ⋮ 10731	7	R/W	C	出力リミッタ下限 [冷却側]～ 105.0 %	105.0
152	出力リミッタ下限 [冷却側] ♣	OY	CH1 ⋮ CH64	29EC ⋮ 2A2B	10732 ⋮ 10795	7	R/W	C	-5.0 %～ 出力リミッタ上限 [冷却側]	-5.0
153	AT パイアス ♣	GB	CH1 ⋮ CH64	2A2C ⋮ 2A6B	10796 ⋮ 10859	7	R/W	C	-入力スパン～+入力スパン	0
154	AT サイクル ♣	G3	CH1 ⋮ CH64	2A6C ⋮ 2AAB	10860 ⋮ 10923	1	R/W	C	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	1
155	AT オン出力値 ♣	OP	CH1 ⋮ CH64	2AAC ⋮ 2AEB	10924 ⋮ 10987	7	R/W	C	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)	105.0
156	AT オフ出力値 ♣	OQ	CH1 ⋮ CH64	2AEC ⋮ 2B2B	10988 ⋮ 11051	7	R/W	C	-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)	-105.0
157	AT 動作すきま時間 ♣	GH	CH1 ⋮ CH64	2B2C ⋮ 2B6B	11052 ⋮ 11115	7	R/W	C	0.0～50.0 秒	10.0
158	比例帯調整係数 [加熱側] ♣	KC	CH1 ⋮ CH64	2B6C ⋮ 2BAB	11116 ⋮ 11179	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
159	積分時間調整係数 [加熱側] ♣	KD	CH1 ⋮ CH64	2BAC ⋮ 2BEB	11180 ⋮ 11243	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
160	微分時間調整係数 [加熱側] ♣	KE	CH1 ⋮ CH64	2BEC ⋮ 2C2B	11244 ⋮ 11307	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
161	比例帯調整係数 [冷却側] ♣	KF	CH1 ⋮ CH64	2C2C ⋮ 2C6B	11308 ⋮ 11371	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
162	積分時間調整係数 [冷却側] ♣	KG	CH1 ⋮ CH64	2C6C ⋮ 2CAB	11372 ⋮ 11435	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
163	微分時間調整係数 [冷却側] ♣	KH	CH1 ⋮ CH64	2CAC ⋮ 2CEB	11436 ⋮ 11499	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
164	比例帯リミッタ上限 [加熱側] ♣	P6	CH1 ⋮ CH64	2CEC ⋮ 2D2B	11500 ⋮ 11563	7	R/W	C	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。	TC/RTD 入力: 入力スパン V/I 入力: 1000.0
165	比例帯リミッタ下限 [加熱側] ♣	P7	CH1 ⋮ CH64	2D2C ⋮ 2D6B	11564 ⋮ 11627	7	R/W	C	電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.0～1000.0 % 0 (0.0): 二位置動作 (加熱冷却制御時は加熱側、冷却側 ともに二位置動作)	TC/RTD 入力: 0 (0.0) V/I 入力: 0.0
166	積分時間リミッタ 上限 [加熱側] ♣	I6	CH1 ⋮ CH64	2D6C ⋮ 2DAB	11628 ⋮ 11691	7	R/W	C	PID 制御、加熱冷却 PID 制御の場 合: 0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒	3600
167	積分時間リミッタ 下限 [加熱側] ♣	I7	CH1 ⋮ CH64	2DAC ⋮ 2DEB	11692 ⋮ 11755	7	R/W	C	位置比例制御の場合: 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。	PID 制御、 加熱冷却 PID 制御: 0 位置比例制 御: 1
168	微分時間リミッタ 上限 [加熱側] ♣	D6	CH1 ⋮ CH64	2DEC ⋮ 2E2B	11756 ⋮ 11819	7	R/W	C	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。	3600
169	微分時間リミッタ 下限 [加熱側] ♣	D7	CH1 ⋮ CH64	2E2C ⋮ 2E6B	11820 ⋮ 11883	7	R/W	C		0
170	比例帯リミッタ上限 [冷却側] ♣	P8	CH1 ⋮ CH64	2E6C ⋮ 2EAB	11884 ⋮ 11947	7	R/W	C	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。	TC/RTD 入力: 入力スパン V/I 入力: 1000.0
171	比例帯リミッタ下限 [冷却側] ♣	P9	CH1 ⋮ CH64	2EAC ⋮ 2EEB	11948 ⋮ 12011	7	R/W	C	電圧 (V)／電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.1～1000.0 %	TC/RTD 入力: 1 (0.1) V/I 入力: 0.1
172	積分時間リミッタ 上限 [冷却側] ♣	I8	CH1 ⋮ CH64	2EEC ⋮ 2F2B	12012 ⋮ 12075	7	R/W	C	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。	3600
173	積分時間リミッタ 下限 [冷却側] ♣	I9	CH1 ⋮ CH64	2F2C ⋮ 2F6B	12076 ⋮ 12139	7	R/W	C	加熱冷却 PID 制御以外の場合は RO (読み出しのみ) になります。	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
174	微分時間リミッタ 上限 [冷却側] ♣	D8	CH1 : : CH64	2F6C : : 2FAB	12140 : : 12203	7	R/W	C	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒	3600
175	微分時間リミッタ 下限 [冷却側] ♣	D9	CH1 : : CH64	2FAC : : 2FEB	12204 : : 12267	7	R/W	C	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) になります。	0
176	開閉出力中立帯 ♣	V2	CH1 : : CH64	2FEC : : 301C	12268 : : 12331	7	R/W	C	0.1～10.0 %	2.0
177	開度帰還抵抗 (FBR) 入力断線時 の動作 ♣	SY	CH1 : : CH64	302C : : 306B	12332 : : 12395	1	R/W	C	0: STOP 時のバルブ動作設定に 従う 1: 制御動作継続	0
178	開度調整 ♣	FV	CH1 : : CH64	306C : : 30AB	12396 : : 12459	1	R/W	C	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	—
179	コントロールモータ 時間 ♣	TN	CH1 : : CH64	30AC : : 30EB	12460 : : 12523	7	R/W	C	5～1000 秒	10
180	積算出力リミッタ ♣	OI	CH1 : : CH64	30EC : : 312B	12524 : : 12587	7	R/W	C	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) 入力ありの場合 は無効になります。	150.0
181	STOP 時のバルブ 動作 ♣	VS	CH1 : : CH64	312C : : 316B	12588 : : 12651	1	R/W	C	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) 入力がない、ま たは開度帰還抵抗 (FBR) 入力断線 している場合に有効になります。	0
182	ST 比例帯調整係数 ♣	KI	CH1 : : CH64	316C : : 31AB	12652 : : 12715	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
183	ST 積分時間調整 係数 ♣	KJ	CH1 : : CH64	31AC : : 31EB	12716 : : 12779	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
184	ST 微分時間調整 係数 ♣	KK	CH1 : : CH64	31EC : : 322B	12780 : : 12843	7	R/W	C	0.01～10.00 倍	1.00
185	ST 起動条件 ♣	SU	CH1 : : CH64	322C : : 326B	12844 : : 12907	1	R/W	C	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	0
186	自動昇温グループ ♣	Y7	CH1 : : CH64	326C : : 32AB	12908 : : 12971	7	R/W	C	0～16 (0: グループ自動昇温機能なし)	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
187	自動昇温むだ時間 ♣	RT	CH1 ⋮ CH64	32AC ⋮ 32EB	12972 ⋮ 13035	7	R/W	C	0.1～1999.9 秒	10.0
188	自動昇温傾斜データ ♣	R2	CH1 ⋮ CH64	32EC ⋮ 332B	13036 ⋮ 13099	7	R/W	C	0.1～入力スパン／分	1.0
189	NM 切換時間の 小数点位置 ♣	NS	CH1 ⋮ CH64	332C ⋮ 336B	13100 ⋮ 13163	1	R/W	C	0: 1 秒設定 (小数点なし) 1: 0.1 秒設定 (小数点以下 1 桁)	0
190	NM 出力値 平均処理時間 ♣	NV	CH1 ⋮ CH64	336C ⋮ 33AB	13164 ⋮ 13227	7	R/W	C	0.1～200.0 秒	1.0
191	NM 測定安定幅 ♣	NW	CH1 ⋮ CH64	33AC ⋮ 33EB	13228 ⋮ 13291	7	R/W	C	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: 0.0～入力スパン (単位: %)	TC/RTD 入 力: 1 (1.0) V/I 入力: 1.0
192	設定変化率リミッタ 単位時間	HU	CH1 ⋮ CH64	33EC ⋮ 342B	13292 ⋮ 13355	7	R/W	C	1～3600 秒	60
193	ソーク時間単位	RU	CH1 ⋮ CH64	342C ⋮ 346B	13356 ⋮ 13419	7	R/W	C	● RKC 通信の場合 0: 0:00～99:59 (時:分) [0 時間 00 分～99 時間 59 分の 場合] 1: 0:00～199:59 (分:秒) [0 分 00 秒～199 分 59 秒の 場合] ● MODBUS/MECHATROLINK の 場合 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。	1
194	設定リミッタ上限	SH	CH1 ⋮ CH64	346C ⋮ 34AB	13420 ⋮ 13483	7	R/W	C	設定リミッタ下限～ 入力スケール上限	入力 スケール 上限
195	設定リミッタ下限	SL	CH1 ⋮ CH64	34AC ⋮ 34EB	13484 ⋮ 13547	7	R/W	C	入力スケール下限～ 設定リミッタ上限	入力 スケール 下限
196	PV 転送機能 ♣	TS	CH1 ⋮ CH64	34EC ⋮ 352B	13548 ⋮ 13611	1	R/W	C	0: 不使用 (転送しない) 1: 使用 (転送する)	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
197	運転モード割付 1 (論理出力選択機能) 論理出力 1~4	EA	CH1 : : CH64	352C : : 356B	13612 : : 13675	7	R/W	C	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)	0
198	運転モード割付 2 (論理出力選択機能) 論理出力 5~8	EB	CH1 : : CH64	356C : : 35AB	13676 : : 13739	7	R/W	C	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)	0
199	SV 選択機能の動作 選択	KM	CH1 : : CH64	35AC : : 35EB	13740 : : 13803	1	R/W	C	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	0
200	リモート SV 機能 マスタチャンネル モジュールアドレス	MC	CH1 : : CH64	35EC : : 362B	13804 : : 13867	7	R/W	C	-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)	-1
201	リモート SV 機能 マスタチャンネル選択	MN	CH1 : : CH64	362C : : 366B	13868 : : 13931	7	R/W	C	1~99	1
202	出力分配 マスタチャンネル モジュールアドレス	DY	CH1 : : CH64	366C : : 36AB	13932 : : 13995	7	R/W	C	-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)	-1
203	出力分配 マスタチャンネル選択	DZ	CH1 : : CH64	36AC : : 36EB	13996 : : 14059	7	R/W	C	1~99	1
204	連動モジュール アドレス	RL	CH1 : : CH64	36EC : : 372B	14060 : : 14123	7	R/W	C	-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)	-1
205	連動モジュール チャンネル選択	RM	CH1 : : CH64	372C : : 376B	14124 : : 14187	7	R/W	C	1~99 選択モジュールが Z-TIO モジュール の場合に有効	1

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
206	連動モジュール選択 スイッチ	RN	CH1 ⋮ CH64	376C ⋮ 37AB	14188 ⋮ 14251	7	R/W	C	• RKC 通信の場合 1 桁目: メモリエリア番号 2 桁目: 運転モード 3 桁目: オート/マニュアル 4 桁目: リモート/ローカル 5 桁目: NM 起動信号 6 桁目: インターロック解除 7 桁目: エリアソーク時間の一時停止 - データ 0: 連動させない 1: 連動させる • MODBUS/MECHATROLINK の場合 - ビットデータ - b0: メモリエリア番号 - b1: 運転モード - b2: オート/マニュアル - b3: リモート/ローカル - b4: NM 起動信号 - b5: インターロック解除 - b6: エリアソーク時間の一時停止状態 - b7~b15: 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]	0
207	TIO インターバル 時間	VG	CH1 ⋮ CH16	37AC ⋮ 37BB	14252 ⋮ 14267	7	R/W	M	0~250 ms	10
208	不使用	—	—	37BC ⋮ 386B	14268 ⋮ 14443	—	—	—	—	—

3. Z-DIO モジュールの通信データ

■ Z-DIO モジュールの通信データの詳細については、SRZ 取扱説明書 (IMS01T04-J□) を参照してください。

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
1	デジタル入力 (DI) 状態 1	L1	CH1 ⋮ CH16	3E6C ⋮ 3E7B	15980 ⋮ 15995	7	RO	M	• RKC 通信の場合 1 桁目: DI1 2 桁目: DI2 3 桁目: DI3 4 桁目: 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 • MODBUS/MECHATROLINK の場合 - ビットデータ - b0: DI 1 - b1: DI 2 - b2: DI 3 - b3: DI 4 - b4: DI 5 - b5: DI 6 - b6: DI 7 - b7: DI 8 - 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]	—
2	デジタル入力 (DI) 状態 2	L6	CH1 ⋮ CH16	—	—	7	RO	M	1 桁目: DI5 2 桁目: DI6 3 桁目: DI7 4 桁目: 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	—
3	デジタル出力 (DO) 状態 1	Q2	CH1 ⋮ CH16	3E7C ⋮ 3E8B	15996 ⋮ 16011	7	RO	M	• RKC 通信の場合 1 桁目: DO1 2 桁目: DO2 3 桁目: DO3 4 桁目: DO4 5 桁目～7 桁目: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON • MODBUS/MECHATROLINK の場合 - ビットデータ - b0: DO 1 - b1: DO 2 - b2: DO 3 - b3: DO 4 - b4: DO 5 - b5: DO 6 - b6: DO 7 - b7: DO 8 - b8～b15: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	—

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
4	デジタル出力 (DO) 状態 2	Q3	CH1 ⋮ CH16	—	—	7	RO	M	1 桁目: DO5 2 桁目: DO6 3 桁目: DO7 4 桁目: DO8 5 桁目～7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON	—
5	不使用	—	—	3E8C ⋮ 3FDB	16012 ⋮ 16347	—	—	—	—	—
6	DO マニュアル出力 1	Q4	CH1 ⋮ CH16	3FDC ⋮ 3FEB	16348 ⋮ 16363	7	R/W	M	● RKC 通信の場合 1 桁目: DO1 マニュアル出力 2 桁目: DO2 マニュアル出力 3 桁目: DO3 マニュアル出力 4 桁目: DO4 マニュアル出力 5 桁目～7 桁目: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON ● MODBUS/MECHATROLINK の 場合 - ビットデータ - b0: DO1 マニュアル出力 - b1: DO2 マニュアル出力 - b2: DO3 マニュアル出力 - b3: DO4 マニュアル出力 - b4: DO5 マニュアル出力 - b5: DO6 マニュアル出力 - b6: DO7 マニュアル出力 - b7: DO8 マニュアル出力 - b8～b15: 不使用 - データ 0: OFF 1: ON [10 進数表現: 0～255]	0
7	DO マニュアル出力 2	Q5	CH1 ⋮ CH16	—	—	7	R/W	M	1 桁目: DO5 マニュアル出力 2 桁目: DO6 マニュアル出力 3 桁目: DO7 マニュアル出力 4 桁目: DO8 マニュアル出力 5 桁目～7 桁目: 不使用 データ 0: OFF 1: ON	0
8	DO 出力分配切換	DO	CH1 ⋮ CH128	3FEC ⋮ 406B	16364 ⋮ 16491	1	R/W	C	0: DO 出力 1: 分配出力	0
9	DO 出力分配 バイアス	O8	CH1 ⋮ CH128	406C ⋮ 40EB	16492 ⋮ 16619	7	R/W	C	–100.0～+100.0 %	0.0
10	DO 出力分配レシオ	O9	CH1 ⋮ CH128	40EC ⋮ 416B	16620 ⋮ 16747	7	R/W	C	–9.999～+9.999	1.000
11	DO 比例周期	V0	CH1 ⋮ CH128	416C ⋮ 41EB	16748 ⋮ 16875	7	R/W	C	0.1～100.0 秒	リレー接点 出力: 20.0 オープンコレ クタ出力: 2.0
12	DO 比例周期の 最低 ON/OFF 時間	VJ	CH1 ⋮ CH128	41EC ⋮ 426B	16876 ⋮ 17003	7	R/W	C	0～1000 ms	0

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
13	不使用	—	—	426C ⋮ 433B	17004 ⋮ 17211		—	—	—	—
No. 14 以降がエンジニアリング設定データです。[STOP 時に Write (書き込み) 可能]										
14	DI 機能割付	H2	CH1 ⋮ CH16	433C ⋮ 434B	17212 ⋮ 17227	7	R/W	M	0~29 (P. 32 参照)	型式コード によって異 なる 指定なしの 場合: 0
15	メモリエリアセット 信号の有効/無効	E1	CH1 ⋮ CH16	434C ⋮ 435B	17228 ⋮ 17243	1	R/W	M	0: 有効 1: 無効	1
16	DO 信号割付 モジュールアドレス 1 [DO1~DO4]	LQ	CH1 ⋮ CH16	435C ⋮ 436B	17244 ⋮ 17259	7	R/W	M	-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。	-1
17	DO 信号割付 モジュールアドレス 2 [DO5~DO8]	LR	CH1 ⋮ CH16	436C ⋮ 437B	17260 ⋮ 17275	7	R/W	M	-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。	-1
18	DO 出力割付 1 [DO1~DO4]	LT	CH1 ⋮ CH16	437C ⋮ 438B	17276 ⋮ 17291	7	R/W	M	0~13 (P. 33 参照)	型式コード によって異 なる
19	DO 出力割付 2 [DO5~DO8]	LX	CH1 ⋮ CH16	438C ⋮ 439B	17292 ⋮ 17307	7	R/W	M	0~13 (P. 33 参照)	指定なしの 場合: 0
20	DO 励磁/非励磁	NB	CH1 ⋮ CH128	439C ⋮ 441B	17308 ⋮ 17435	7	R/W	C	0: 励磁 1: 非励磁	0
21	DO 出力分配 マスタチャネル モジュールアドレス	DD	CH1 ⋮ CH128	441C ⋮ 449B	17436 ⋮ 17563	7	R/W	C	-1 (自モジュールからマスタチャネルを 選択する) 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)	-1
22	DO 出力分配 マスタチャネル選択	DJ	CH1 ⋮ CH128	449C ⋮ 451B	17564 ⋮ 17691	7	R/W	C	1~99	1
23	DO_STOP 時の 操作出力値	OJ	CH1 ⋮ CH128	451C ⋮ 459B	17692 ⋮ 17819	7	R/W	C	-5.0~+105.0 %	-5.0
24	DO 出力リミッタ 上限	D3	CH1 ⋮ CH128	459C ⋮ 461B	17820 ⋮ 17947	7	R/W	C	DO 出力リミッタ下限~105.0 %	105.0
25	DO 出力リミッタ 下限	D4	CH1 ⋮ CH128	461C ⋮ 469B	17948 ⋮ 18075	7	R/W	C	-5.0 %~DO 出力リミッタ上限	-5.0

次ページへつづく

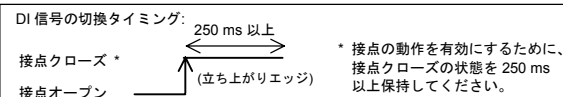
前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
26	DIO インターバル 時間	VF	CH1 ⋮ CH16	469C ⋮ 46AB	18076 ⋮ 18091	7	R/W	M	0～250 ms	10
27	不使用	—	—	46AC ⋮ 46BB	18092 ⋮ 18107	—	—	—	—	—

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				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							AUTO/MAN ⁴	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							REM/LOC ⁴	NM 起動信号 1
11								ソーク停止
12								RUN/STOP ⁴
13								ソーク停止
14							インターロック解除	RUN/STOP ⁴
15								NM 起動信号 1
16								ソーク停止
17								RUN/STOP ⁴
18					AUTO/MAN ⁴	REM/LOC ⁴	NM 起動信号 1	ソーク停止
19								RUN/STOP ⁴
20								ソーク停止
21								RUN/STOP ⁴
22							ソーク停止	ソーク停止
23								RUN/STOP ⁴
24								ソーク停止
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			
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	NM 起動信号 1	NM 起動信号 2
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 (立ち上がりエッジ検出時にインターロック解除)
 NM 起動信号 1 (立ち上がりエッジ検出時に NM 起動信号 ON [外乱用 1])
 NM 起動信号 2 (立ち上がりエッジ検出時に 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)



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	×	×	×	×	○	○	○	○

² エリアセット: 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)	×	×	○	○

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	マニュアルモード
		オート → マニュアル	
	オート (接点オープン)	マニュアル → オート	オートモード
		オート → マニュアル	
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	リモートモード
		ローカル → リモート	
	ローカル (接点オープン)	リモート → ローカル	ローカルモード
		ローカル → リモート	
RUN/STOP ^b	RUN (接点クローズ)	STOP → RUN	RUN
		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	Z-TIO モジュールの HBA (CH1)	Z-TIO モジュールの HBA (CH2)	Z-TIO モジュールの HBA (CH3)	Z-TIO モジュールの 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	Z-TIO モジュールの HBA (CH1)	Z-TIO モジュールの HBA (CH2)	Z-TIO モジュールの HBA (CH3)	Z-TIO モジュールの 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 DO 信号割付モジュールアドレスの設定によって、以下のような信号が出力されます。

・ Z-TIO ジュールの HBA (ch1~ch4) の論理和

・ Z-CT モジュールの HBA (ch1~ch12) の論理和

・ Z-TIO ジュールの HBA (ch1~ch4) と Z-CT モジュールの HBA (ch1~ch12) の論理和

⁷ バーンアウト状態 (ch1~ch4) の論理和

Z-CT モジュールの HBA 信号を DO から出力する場合には「13」を設定してください。Z-CT モジュールについては、Z-CT 取扱説明書 (IMS01T21-J□) を参照してください。

4. Z-CT モジュールの通信データ

■ Z-CT モジュールの通信データの詳細については、Z-CT 取扱説明書 [詳細版] (IMS01T21-J□) を参照してください。

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
1	電流検出器 (CT) 入力値モニタ	M4	CH1 ⋮ CH192	46BC ⋮ 477B	18108 ⋮ 18299	7	RO	C	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	—
2	負荷率換算 CT モニタ	M5	CH1 ⋮ CH192	477C ⋮ 483B	18300 ⋮ 18491	7	RO	C	0.0~100.0 A	—
3	ヒータ断線警報 (HBA) 状態モニタ	AF	CH1 ⋮ CH192	483C ⋮ 48FB	18492 ⋮ 18683	1	RO	C	0: 正常 1: 断線 2: 溶着	—
4	ヒータ過電流警報 状態モニタ	AG	CH1 ⋮ CH192	48FC ⋮ 49BB	18684 ⋮ 18875	1	RO	C	0: 正常 1: ヒータ過電流	—
5	自動設定状態 モニタ ¹	CJ	CH1 ⋮ CH16	49BC ⋮ 49CB	18876 ⋮ 18891	1	RO	M	0: 通常状態 1: 自動設定中 2: 自動設定失敗	—
6	不使用	—	—	49CC ⋮ 4FCB	18892 ⋮ 20427	—	—	—	—	—
7	ヒータ断線／ヒータ 過電流警報自動設定 選択	BT	CH1 ⋮ CH192	4FCC ⋮ 508B	20428 ⋮ 20619	1	R/W	C	0: 自動設定無効 (プッシュ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	1
8	自動設定切換 ²	BU	CH1 ⋮ CH192	508C ⋮ 514B	20620 ⋮ 20811	1	R/W	C	0: 通常状態 1: 自動設定中 自動設定が正常に終了した 場合は、「0: 通常状態」に戻 ります。 2: 自動設定失敗 (RO)	0
9	ヒータ断線警報 (HBA) 設定値	A8	CH1 ⋮ CH192	514C ⋮ 520B	20812 ⋮ 21003	7	R/W	C	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)	0.0
10	ヒータ断線警報 (HBA) 選択	BZ	CH1 ⋮ CH192	520C ⋮ 52CB	21004 ⋮ 21195	1	R/W	C	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)	1
11	ヒータ過電流警報 設定値	A6	CH1 ⋮ CH192	52CC ⋮ 538B	21196 ⋮ 21387	7	R/W	C	0.0~105.0 A 0.0: ヒータ過電流警報機能 OFF	0.0

¹ SET ランプの点灯または点滅状態と連動しています。

² ヒータ断線／ヒータ過電流警報自動設定選択において、「0: 自動設定無効」以外に設定しているチャンネルのみ自動設定できます。

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
12	ヒータ過電流警報 選択	BO	CH1 : : CH192	538C : : 544B	21388 : : 21579	1	R/W	C	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)	1
13	ヒータ断線警報 (HBA) インター ロック解除	CX	CH1 : : CH192	544C : : 550B	21580 : : 21771	1	R/W	C	0: 通常時 1: インターロック解除実行 インターロック解除後、自動的 に 0 に戻ります。	0
14	ヒータ過電流警報 インターロック解除	CY	CH1 : : CH192	550C : : 55CB	21772 : : 21963	1	R/W	C	0: 通常時 1: インターロック解除実行 インターロック解除後、自動的 に 0 に戻ります。	0
15	不使用	—	—	55CC : : 5E0B	21964 : : 24075	—	—	—	—	—
16	設定ロック	LK	CH1 : : CH16	5E0C : : 5E1B	24076 : : 24091	1	R/W	M	0: 設定許可 1: 設定ロック	0
17	CT 種類 ¹	BV	CH1 : : CH192	5E1C : : 5EDB	24092 : : 24283	1	R/W ²	C	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)	型式コード によって 異なる 指定なしの 場合: 0
18	CT レシオ ³ (CT の巻き数)	XT	CH1 : : CH192	5EDC : : 5F9B	24284 : : 24475	7	R/W ²	C	0～9999	CTL-6-P-N、 CTL-6-P-Z: 800 CTL-12- S56-10L-N: 1000
19	ヒータ断線警報 (HBA) 遅延回数	DI	CH1 : : CH192	5F9C : : 605B	24476 : : 24667	7	R/W ²	C	0～255 回	5
20	ヒータ断線警報 (HBA) 自動設定 係数	BW	CH1 : : CH192	605C : : 611B	24668 : : 24859	7	R/W ²	C	1～100 %	75
21	ヒータ過電流警報 自動設定係数	B9	CH1 : : CH192	611C : : 61DB	24860 : : 25051	7	R/W ²	C	100～1000 %	200
22	自動設定判断電流値	BP	CH1 : : CH192	61DC : : 629B	25052 : : 25243	7	R/W ²	C	0.0～100.0 A	1.0
23	自動設定時間	BQ	CH1 : : CH192	629C : : 635B	25244 : : 25435	7	R/W ²	C	10～250 秒	60
24	CT 割付 モジュールアドレス	BX	CH1 : : CH192	635C : : 641B	25436 : : 25627	7	R/W ²	C	0～99	0
25	CT 割付 モジュールチャンネル	BY	CH1 : : CH192	641C : : 64DB	25628 : : 25819	7	R/W ²	C	1～99	1

¹ 当社指定品以外の CT を使用する場合は、「1: CTL-12-S56-10L-N (0.0～100.0 A)」に設定してください。

² 設定ロック (識別子: LK、レジスタアドレス: 5E0CH～5E1BH) が、「0: 設定許可」になっている場合に、書き込み可能です。

³ 当社指定品以外の CT を使用する場合は、使用される CT の巻数を設定してください。

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	RKC 通信 識別子	チャ ネル	MODBUS/ MECHATROLINK レジスタアドレス		桁数	属性	構造	データ範囲	出荷値
				HEX	DEC					
26	負荷率換算方式 ¹	IC	CH1 ⋮ CH192	64DC ⋮ 659B	25820 ⋮ 26011	1	R/W ²	C	0: 平均値換算 1: 実効値換算	0
27	CT インターバル 時間	VH	CH1 ⋮ CH16	659C ⋮ 65AB	26012 ⋮ 26027	7	R/W ²	M	0～250 ms	10
28	不使用	—	—	65AC ⋮ 666B	26028 ⋮ 26219	—	—	—	—	—

¹ 「0: 平均値換算」または「1: 実効値換算」でモニタする場合は、以下の設定が必要です。

- CT 割付モジュールアドレスが設定されていること
- CT 割付モジュールチャンネルが設定されていること
- ヒータ断線警報 (HBA) 設定値が「0.0」以外に設定されていること

² 設定ロック (識別子: LK、レジスタアドレス: 5E0CH～5E1BH) が、「0: 設定許可」になっている場合に、書き込み可能です。

5. メモリエリアデータアドレス (Z-TIO モジュール)

レジスタアドレス 386CH～3DABH はメモリエリアに属する設定値の確認と変更を行う場合に使用します。

No.	名 称	チャネル	レジスタアドレス		属性	構造	データ範囲	出荷値
			HEX	DEC				
1	設定メモリエリア番号	CH1 : : CH64	386C : : 38AB	14444 : : 14507	R/W	C	1～8	1
2	イベント 1 設定値	CH1 : : CH64	38AC : : 38EB	14508 : : 14571	R/W	C	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 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
3	イベント 2 設定値	CH1 : : CH64	38EC : : 392B	14572 : : 14635	R/W	C		50
4	イベント 3 設定値	CH1 : : CH64	392C : : 396B	14636 : : 14699	R/W	C		50
5	イベント 4 設定値	CH1 : : CH64	396C : : 39AB	14700 : : 14763	R/W	C		50
6	制御ループ断線警報 (LBA) 時間	CH1 : : CH64	39AC : : 39EB	14764 : : 14827	R/W	C	0～7200 秒 (0: 機能なし)	480
7	LBA デッドバンド	CH1 : : CH64	39EC : : 3A2B	14828 : : 14791	R/W	C	0 (0.0)～入力スパン	0 (0.0)
8	設定値 (SV)	CH1 : : CH64	3A2C : : 3A6B	14892 : : 14955	R/W	C	設定リミッタ下限～設定リミッタ上限	TC/RTD 入力: 0 V/I 入力: 0.0
9	比例帯 [加熱側]	CH1 : : CH64	3A6C : : 3AAB	14956 : : 15019	R/W	C	熱電対 (TC)/測温抵抗体 (RTD) 入力: 0 (0.0) ～入力スパン (単位: °C) 電圧 (V)/電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.0～1000.0 % 0 (0.0): 二位置動作 (加熱冷却制御時は加熱側、冷却側ともに 二位置動作)	TC/RTD 入力: 30 (30.0) V/I 入力: 30.0
10	積分時間 [加熱側]	CH1 : : CH64	3AAC : : 3AEB	15020 : : 15083	R/W	C	PID 制御、加熱冷却 PID 制御の場合: 0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 (0, 0.0: PD 動作) 位置比例制御の場合: 1～3600 秒または 0.1～1999.9 秒	240
11	微分時間 [加熱側]	CH1 : : CH64	3AEC : : 3B2B	15084 : : 15147	R/W	C	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 (0, 0.0: PI 動作)	60
12	制御応答パラメータ	CH1 : : CH64	3B2C : : 3B6B	15148 : : 15211	R/W	C	0: Slow 1: Medium 2: Fast [P、PD 動作時は無効]	PID 制御、 位置比例制 御: 0 加熱冷却 PID 制御: 2
13	比例帯 [冷却側]	CH1 : : CH64	3B6C : : 3BAB	15212 : : 15275	R/W	C	熱電対 (TC)/測温抵抗体 (RTD) 入力: 1 (0.1) ～入力スパン (単位: °C) 電圧 (V)/電流 (I) 入力: 入力スパンの 0.1～1000.0 %	TC/RTD 入力: 30 (30.0) V/I 入力: 30.0
14	積分時間 [冷却側]	CH1 : : CH64	3BAC : : 3BEB	15276 : : 15339	R/W	C	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 (0, 0.0: PD 動作)	240

次ページへつづく

前ページからのつづき

No.	名 称	チャネル	レジスタアドレス		属性	構造	データ範囲	出荷値
			HEX	DEC				
15	微分時間 [冷却側]	CH1 ⋮ CH64	3BEC ⋮ 3C2B	15340 ⋮ 15403	R/W	C	0～3600 秒または 0.0～1999.9 秒 (0、0.0: PI 動作)	60
16	オーバーラップ/ デッドバンド	CH1 ⋮ CH64	3C2C ⋮ 3C6B	15404 ⋮ 15467	R/W	C	熱電対 (TC)/測温抵抗体 (RTD) 入力: -入カスパン～+入カスパン (単位: °C) 電圧 (V)/電流 (I) 入力: 入カスパンの-100.0～+100.0 %	0
17	マニュアルリセット	CH1 ⋮ CH64	3C6C ⋮ 3CAB	15468 ⋮ 15531	R/W	C	-100.0～+100.0 %	0.0
18	設定変化率リミッタ 上昇	CH1 ⋮ CH64	3CAC ⋮ 3CEB	15532 ⋮ 15595	R/W	C	0 (0.0)～入カスパン/単位時間 * 0 (0.0): 機能なし	0 (0.0)
19	設定変化率リミッタ 下降	CH1 ⋮ CH64	3CEC ⋮ 3D2B	15596 ⋮ 15659	R/W	C	* 単位時間: 60 秒 (出荷値)	0 (0.0)
20	エリアソーク時間	CH1 ⋮ CH64	3D2C ⋮ 3D6B	15660 ⋮ 15723	R/W	C	0 分 00 秒～199 分 59 秒の場合: 0～11999 秒 0 時間 00 分～99 時間 59 分の場合: 0～5999 分	0
21	リンク先エリア番号	CH1 ⋮ CH64	3D6C ⋮ 3DAB	15724 ⋮ 15787	R/W	C	0～8 (0: リンクなし)	0
22	不使用	—	3DAC ⋮ 3E6B	15788 ⋮ 15979	—	—	—	—

6. メモリエリアデータの使い方

メモリエリアとは、設定値 (SV) などの設定データを、1 チャンネルにつき最大 8 エリアまで記憶できる機能です。記憶されている 8 エリアのうち、必要に応じて 1 エリアを呼び出し、制御に使用します。この制御に使用するメモリエリアを「制御エリア」と呼びます。

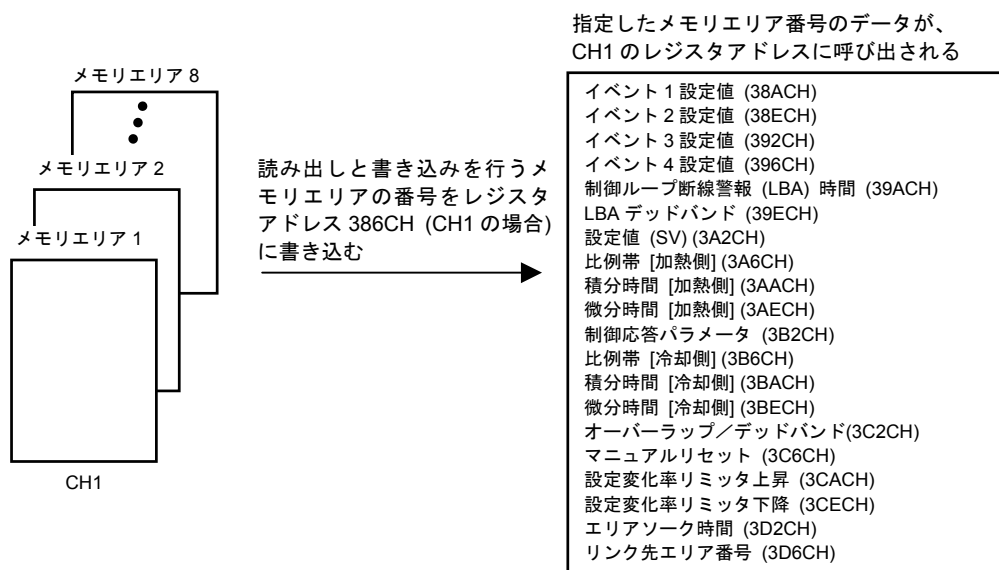
メモリエリアデータでは、メモリエリアに属する設定値の確認および変更が行えます。メモリエリアデータの読み出しと書き込みはチャンネルごとになります。

■ メモリエリアデータの読み出しと書き込み

読み出しと書き込みを行うメモリエリアの番号を、設定メモリエリア番号 (386CH~38ABH) で指定すると、指定したメモリエリア番号のデータが、レジスタアドレス 38ACH~3DABH に呼び出されます。このレジスタアドレスを使用することで、メモリエリアのデータの読み出しと書き込みが可能になります。

	レジスタアドレス				
	CH1	CH2		CH64	
設定メモリエリア番号	386CH	386DH		38ABH	← メモリエリアを指定するレジスタアドレス
イベント 1 設定値	38ACH	38ADH		38EBH	
イベント 2 設定値	38ECH	38EDH		392BH	メモリエリアデータのレジスタアドレス
イベント 3 設定値	392CH	392DH		396BH	
イベント 4 設定値	396CH	396DH		39ABH	
制御ループ断線警報 (LBA) 時間	39ACH	39ADH		39EBH	
LBA デッドバンド	39ECH	39EDH		3A2BH	
設定値 (SV)	3A2CH	3A2DH		3A6BH	
比例帯 [加熱側]	3A6CH	3A6DH		3AABH	
積分時間 [加熱側]	3AACH	3AADH		3AEBH	
微分時間 [加熱側]	3AECH	3AEDH		3B2BH	
制御応答パラメータ	3B2CH	3B2DH		3B6BH	
比例帯 [冷却側]	3B6CH	3B6DH		3BABH	
積分時間 [冷却側]	3BACH	3BADH		3BEBH	
微分時間 [冷却側]	3BECH	3BEDH		3C2BH	
オーバーラップ/デッドバンド	3C2CH	3C2DH		3C6BH	
マニュアルリセット	3C6CH	3C6DH		3CABH	
設定変化率リミッタ上昇	3CACH	3CADH		3CEBH	
設定変化率リミッタ下降	3CECH	3CEDH		3D2BH	
エリアソーク時間	3D2CH	3D2DH		3D6BH	
リンク先エリア番号	3D6CH	3D6DH		3DABH	

☞ メモリエリアデータ一覧は、5. メモリエリアデータアドレス (Z-TIO モジュール) (P. 37) を参照してください。



[例 1] CH1 のメモリエリア 2 のイベント 1 設定値データを読み出す場合

1. CH1 の設定メモリエリア番号 (386CH) にメモリエリア番号の「2」を書き込みます。
メモリエリア 2 のデータが、CH1 のレジスタアドレスに呼び出されます。

CH1 のレジスタアドレス			
設定メモリエリア番号	386CH	2	← メモリエリア番号「2」
イベント 1 設定値	38ACH	50	
イベント 2 設定値	38ECH		
イベント 3 設定値	392CH		
イベント 4 設定値	396CH		
制御ループ断線警報 (LBA) 時間	39ACH		
LBA デッドバンド	39ECH		
設定値 (SV)	3A2CH		
比例帯 [加熱側]	3A6CH		
積分時間 [加熱側]	3AACH		
微分時間 [加熱側]	3AECH		
制御応答パラメータ	3B2CH		
比例帯 [冷却側]	3B6CH		
積分時間 [冷却側]	3BACH		
微分時間 [冷却側]	3BECH		
オーバーラップ/デッドバンド	3C2CH		
マニュアルリセット	3C6CH		
設定変化率リミッタ上昇	3CACH		
設定変化率リミッタ下降	3CECH		
エリアソーク時間	3D2CH		
リンク先エリア番号	3D6CH		

このレジスタアドレスにメモリエリア 2 のデータが呼び出される

2. イベント 1 設定値 (38ACH) のデータ「50」を読み出します。

[例 2] CH1 のメモリエリア 3 の設定値 (SV) を 200 に変更する場合

1. CH1 の設定メモリエリア番号 (386CH) にメモリエリア番号の「3」を書き込みます。
メモリエリア 3 のデータが、CH1 のレジスタアドレスに呼び出されます。

CH1 のレジスタアドレス			
設定メモリエリア番号	386CH	3	← メモリエリア番号「3」
イベント 1 設定値	38ACH		
イベント 2 設定値	38ECH		
イベント 3 設定値	392CH		
イベント 4 設定値	396CH		
制御ループ断線警報 (LBA) 時間	39ACH		
LBA デッドバンド	39ECH		
設定値 (SV)	3A2CH	150	
比例帯 [加熱側]	3A6CH		
積分時間 [加熱側]	3AACH		
微分時間 [加熱側]	3AECH		
制御応答パラメータ	3B2CH		
比例帯 [冷却側]	3B6CH		
積分時間 [冷却側]	3BACH		
微分時間 [冷却側]	3BECH		
オーバーラップ/デッドバンド	3C2CH		
マニュアルリセット	3C6CH		
設定変化率リミッタ上昇	3CACH		
設定変化率リミッタ下降	3CECH		
エリアソーク時間	3D2CH		
リンク先エリア番号	3D6CH		

このレジスタアドレスにメモリエリア 3 のデータが呼び出される

2. 設定値 (SV) (3A2CH) に「200」を書き込みます。

■ 制御エリアの切り換え

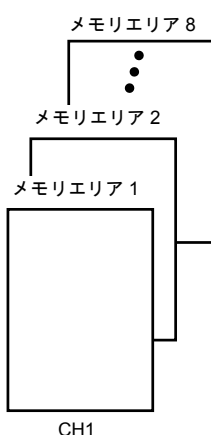
制御に使用するメモリエリアは、メモリエリア切換 (08DCH~091BH) で指定します。現在、制御に使用しているエリア (095CH~0E5BH) を「制御エリア」と呼びます。



メモリエリアの切り換えは、RUN または STOP のいずれの状態でも可能です。

	レジスタアドレス				
	CH1	CH2		CH64	
メモリエリア切換	08DCH	08DDH		091BH	← 制御エリアを指定するレジスタアドレス
イベント 1 設定値	095CH	095DH		099BH	
イベント 2 設定値	099CH	099DH		09DBH	メモリエリアデータのレジスタアドレス
イベント 3 設定値	09DCH	09DDH		0A1BH	
イベント 4 設定値	0A1CH	0A1DH		0A5BH	
制御ループ断線警報 (LBA) 時間	0A5CH	0A5DH		0A9BH	
LBA デッドバンド	0A9CH	0A9DH		0ADBH	
設定値 (SV)	0ADCH	0ADDH		0B1BH	
比例帯 [加熱側]	0B1CH	0B1DH		0B5BH	
積分時間 [加熱側]	0B5CH	0B5DH		0B9BH	
微分時間 [加熱側]	0B9CH	0B9DH		0BDBH	
制御応答パラメータ	0BDCH	0BDDH		0C1BH	
比例帯 [冷却側]	0C1CH	0C1DH		0C5BH	
積分時間 [冷却側]	0C5CH	0C5DH		0C9BH	
微分時間 [冷却側]	0C9CH	0C9DH		0CDBH	
オーバーラップ/デッドバンド	0CDCH	0CDDH		0CDCH	
マニュアルリセット	0D1CH	0D1DH		0D5BH	
設定変化率リミッタ上昇	0D5CH	0D5DH		0D9BH	
設定変化率リミッタ下降	0D9CH	0D9DH		0DBBH	
エリアソーク時間	0DDCH	0DDDH		0E1BH	
リンク先エリア番号	0E1CH	0E1CH		0E5BH	

指定したメモリエリア番号のデータが、CH1 のレジスタアドレスに呼び出される

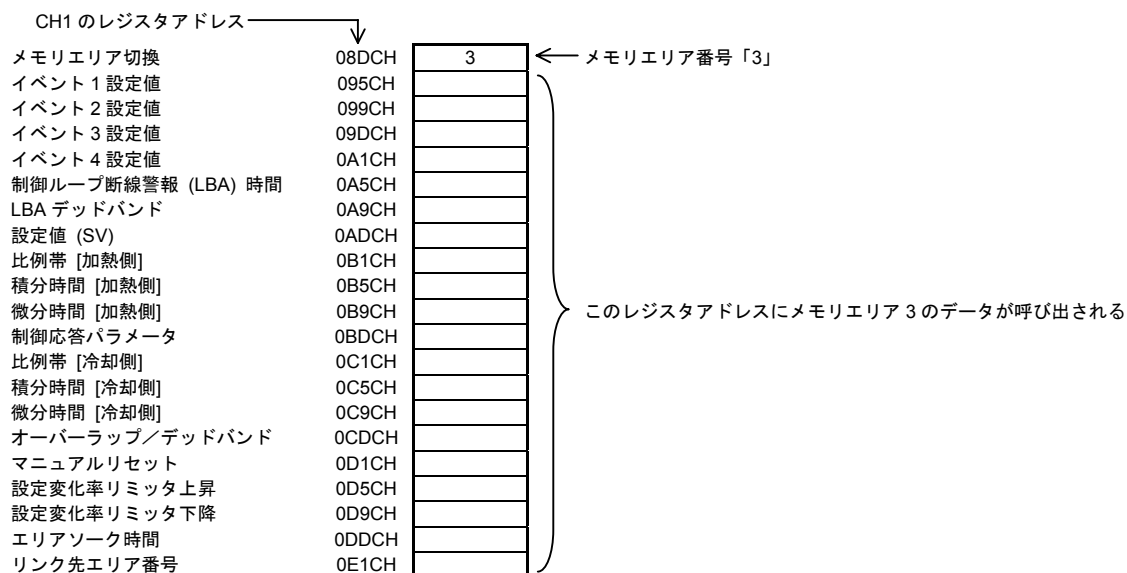


—制御エリア—

- イベント 1 設定値 (095CH)
- イベント 2 設定値 (099CH)
- イベント 3 設定値 (09DCH)
- イベント 4 設定値 (0A1CH)
- 制御ループ断線警報 (LBA) 時間 (0A5CH)
- LBA デッドバンド (0A9CH)
- 設定値 (SV) (0ADCH)
- 比例帯 [加熱側] (0B1CH)
- 積分時間 [加熱側] (0B5CH)
- 微分時間 [加熱側] (0B9CH)
- 制御応答パラメータ (0BDCH)
- 比例帯 [冷却側] (0C1CH)
- 積分時間 [冷却側] (0C5CH)
- 微分時間 [冷却側] (0C9CH)
- オーバーラップ/デッドバンド(0CDCH)
- マニュアルリセット (0D1CH)
- 設定変化率リミッタ上昇 (0D5CH)
- 設定変化率リミッタ下降 (0D9CH)
- エリアソーク時間 (0DDCH)
- リンク先エリア番号 (0E1CH)

[例] CH1 のメモリエリア 3 のデータを読み出して、CH1 の制御を行う場合

1. メモリエリア切換 (08DCH) にメモリエリア番号の「3」を書き込みます。
メモリエリア 3 のデータが、CH1 のレジスタアドレスに呼び出されます。



2. レジスタアドレスのデータを使用して、CH1 の制御を行います。



メモリエリア切換 (08DCH～091BH) と設定メモリエリア番号 (386CH～38ABH) を、同じメモリエリア番号に設定すると、それぞれのデータを同期することができます。

- 制御エリア (095CH～0E5BH) とメモリエリア (38ACH～3DABH) は同じ値になる
- 制御エリアのデータを変更すると、メモリエリアのデータも変更される
- メモリエリアのデータを変更すると、制御エリアのデータも変更される