

詳細な取り扱いや操作等については、別冊の **GZ400/GZ900 取扱説明書** を参照してください。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: <https://www.rkcinst.co.jp/download-center/>

しかし、入力1点の場合は、パラメータ記号の先頭に「1.」は表示されません。

しかし、入力1点の場合は、パラメータ記号の先頭に「1.」は表示されません。

人力1点の場合
の画面例

[本書での表記例]
入力 1 点の場合
実際は表示しな

- A. モニタ&SV設定モード MONI

1

B. パラメータセレクトモード MODE+

C. 運転切換モード **◀MODE (2秒)**

D. 設定ロックモード (SET) (4 秒)

E. メモリエリア切換モード AREAF. パラメータ設定モード (2 秒)

—	P-51	パラメータグルー	パラメータグループ No. 51 の最初	—
---	------	----------	----------------------	---

—	p.52	パラメータグルー	パラメータグループ No. 52 の最初	—
---	------	----------	----------------------	---

—	2277	パラメータグルー	パラメータグループ No. 70 の最初	—
---	------	----------	----------------------	---

—	<u>パラメータ</u>	パラメータグループ No. 71 の最初	—
---	--------------	----------------------	---

—	p.73	パラメータグルー	パラメータグループ No. 72 の最初	—
---	------	----------	----------------------	---

No.	記号	名称	データ範囲	出荷値
214	<i>RHS1</i>	伝送出力1スケール上限	伝送出力なし、入力1の測定値 (PV)、入力1のローカルSV値、入力1のSVモニタ値、リモート設定入力値の場合 入力1の入力レンジ下限 ～入力1の入力レンジ上限 〔2入力連携制御時: 連携入力の入力レンジ下限 ～連携入力の入力レンジ上限〕 [小数点位置は、小数点位置設定による] 入力1の偏差値の場合 ～(入力1の入カスパン) ～(入力1の入カスパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 入力2の測定値 (PV)、入力2のローカルSV値、入力2のSVモニタ値の場合 ～(入力2の入カスパン) ～(入力2の入カスパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 操作出力値の場合 5.0～+105.0 % 電流検出器 (CT) 入力値の場合 0.0～100.0 % 差温入力の場合 (PV) の場合 ～(入力1の入カスパン) ～(入力1の入カスパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 操作出力値、電流検出器 (CT) 入力値: 100.0 差温入力の測定値 (PV): 100	伝送出力なし、入力1の測定値 (PV)、入力1のローカルSV値、入力1のSVモニタ値、リモート設定入力値の場合 入力1の入力レンジ下限 ～入力1の入力レンジ上限 〔2入力連携制御時: 連携入力の入力レンジ下限 ～連携入力の入力レンジ上限〕 [小数点位置は、小数点位置設定による] 入力1の偏差値の場合 ～(入力1の入カスパン) ～(入力1の入カスパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 入力2の測定値 (PV)、入力2のローカルSV値、入力2のSVモニタ値の場合 ～(入力2の入カスパン) ～(入力2の入カスパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 操作出力値の場合 5.0～+105.0 % 電流検出器 (CT) 入力値の場合 0.0～100.0 % 差温入力の場合 (PV) の場合 ～(入力1の入カスパン) ～(入力1の入カスパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 操作出力値、電流検出器 (CT) 入力値: 100.0 差温入力の測定値 (PV): 100
215	<i>RLS1</i>	伝送出力1スケール下限	データ範囲は、伝送出力1スケール上限と同じ [出荷値] *伝送出力なし、入力1の測定値 (PV)、入力1のローカルSV値、入力1のSVモニタ値、リモート設定入力値: 入力1の入力レンジ下限 (2入力連携: 連携入力の入力レンジ下限) *入力1の偏差値: -(入力1の入カスパン) *入力2の測定値 (PV)、入力2のローカルSV値、入力2のSVモニタ値: 入力2の入力レンジ下限 *入力2の偏差値: -(入力2の入カスパン) *操作出力値、電流検出器 (CT) 入力値: 0.0 *差温入力の測定値 (PV): -100	伝送出力なし、入力1の測定値 (PV)、入力1のローカルSV値、入力1のSVモニタ値、リモート設定入力値: 入力1の入力レンジ下限 (2入力連携: 連携入力の入力レンジ下限) *入力1の偏差値: -(入力1の入カスパン) *入力2の測定値 (PV)、入力2のローカルSV値、入力2のSVモニタ値: 入力2の入力レンジ下限 *入力2の偏差値: -(入力2の入カスパン) *操作出力値、電流検出器 (CT) 入力値: 0.0 *差温入力の測定値 (PV): -100
—	<i>F_n32</i>	ファンクションブロック No. 32	ファンクションブロック No. 32の最初のパラメータ	—
216	<i>Ro2</i>	伝送出力2種類	伝送出力1種類と同じ	0
217	<i>RHS2</i>	伝送出力2スケール上限	伝送出力1スケール上限と同じ	—
218	<i>RLS2</i>	伝送出力2スケール下限	伝送出力1スケール下限と同じ	—
—	<i>F_n33</i>	ファンクションブロック No. 33	ファンクションブロック No. 33の最初のパラメータ	—
219	<i>Ro3</i>	伝送出力3種類	伝送出力1種類と同じ	1
220	<i>RHS3</i>	伝送出力3スケール上限	伝送出力1スケール上限と同じ	—
221	<i>RLS3</i>	伝送出力3スケール下限	伝送出力1スケール下限と同じ	—
—	<i>F_n34</i>	ファンクションブロック No. 34	ファンクションブロック No. 34の最初のパラメータ	—
222	<i>doSL1</i>	DO1機能選択	0: 割付なし 1: 論理演算出力 (イベント、HBA、LBA、入力異常) 2: RUN状態出力 3: 入力1のマニュアルモード状態出力 4: 入力2のマニュアルモード状態出力 5: リモートモード状態出力 (差温制御状態出力) 2入力連携制御の入力2状態出力 6: 入力1のオートチューニング (AT) 状態出力 7: 入力2のオートチューニング (AT) 状態出力 8: 入力1の設定値変化中へ出力 9: 入力2の設定値変化中へ出力 10: 通信監視結果の出力 11: FAIL 出力 (非励磁固定)	型式コードによる
223	<i>doSL2</i>	DO2機能選択	DO1機能選択と同じ	—
224	<i>doSL3</i>	DO3機能選択	DO1機能選択と同じ	—
225	<i>doSL4</i>	DO4機能選択	DO1機能選択と同じ	—
226	<i>doLG1</i>	DO1論理演算選択	0～4095 0: OFF +1: イベント1 +2: イベント2 +4: イベント3 +8: イベント4 +16: ヒータ断線警報1 (HBA1) +32: ヒータ断線警報2 (HBA2) +64: 制御ループ断線警報1 (LBA1) +128: 制御ループ断線警報2 (LBA2) +256: 入力1の入力異常上限 +512: 入力1の入力異常下限 +1024: 入力2の入力異常上限 +2048: 入力2の入力異常下限 複数を選択する場合は、それぞれの値を加算します。	型式コードによる
227	<i>doLG2</i>	DO2論理演算選択	DO1論理演算選択と同じ	—
228	<i>doLG3</i>	DO3論理演算選択	DO1論理演算選択と同じ	—
229	<i>doLG4</i>	DO4論理演算選択	DO1論理演算選択と同じ	—
—	<i>F_n41</i>	ファンクションブロック No. 41	ファンクションブロック No. 41の最初のパラメータ	—
230	<i>EV_R1</i>	イベント1割付	1: 入力1用 2: 入力2用 3: 差温入力用	1
231	<i>ES1</i>	イベント1種類	0: イベント機能なし 1: 上限偏差 (SVモニタ値使用)* 2: 下限偏差 (SVモニタ値使用)* 3: 上下限偏差 (SVモニタ値使用)* 4: 範囲内偏差 (SVモニタ値使用)* 5: 上下限偏差 (SVモニタ値使用) [上限: 下限個別設定] 6: 範囲内偏差 (SVモニタ値使用) [上限: 下限個別設定] 7: 上限設定値 (SVモニタ値使用) 8: 下限設定値 (SVモニタ値使用) 9: 上限入力値 10: 下限入力値 11: 上限偏差 (ローカルSV値使用)* 12: 下限偏差 (ローカルSV値使用)* 13: 上下限偏差 (ローカルSV値使用)* 14: 範囲内偏差 (ローカルSV値使用)* 15: 上下限偏差 (ローカルSV値使用) [上限: 下限個別設定] 16: 範囲内偏差 (ローカルSV値使用) [上限: 下限個別設定] 17: 上限設定値 (ローカルSV値使用) 18: 下限設定値 (ローカルSV値使用) 19: 上限操作出力値 [加熱側]* 20: 下限操作出力値 [加熱側]* 21: 上限操作出力値 [冷却側]* 22: 下限操作出力値 [冷却側]* 23: 上下限入力値 [上限: 下限個別設定] 24: 範囲内入力値 [上限: 下限個別設定] * 待機および再待機動作の選択が可能です。 * 待機動作の選択が可能です。	注文時に、イベント種類コードを指定した場合は、イベント種類コードと同じイベント種類コードを指定した場合: 1
232	<i>EHo1</i>	イベント1待機動作	0: 待機なし 1: 待機あり 2: 再待機あり 注文時に、イベント種類コードを指定した場合は、イベント種類コードによって待機動作の出荷値が異なる。 イベント種類コード指定なしの場合: 0	—
233	<i>EH1</i>	イベント1動作すきま	偏差、入力値、設定値: * イベント割付が入力1または差温入力 0～入力1の入カスパン (2入力連携制御時: 0～連携入力の入カスパン) * イベント割付が入力2 0～入力2の入カスパン [小数点位置は、小数点位置設定による] 操作出力値: 0.0～110.0 %	偏差、入力値、設定値: TCRTD 入力: 2 V/I 入力: 入力スパンの 0.2 % 操作出力値: 0.2
234	<i>EV_T1</i>	イベント1タイマ	0.0～600.0 秒	0.0

No.	記号	名称	データ範囲	出荷値
—	<i>F_n42</i>	ファンクションブロック No. 42	ファンクションブロック No. 42の最初のパラメータ	—
235	<i>EV_R2</i>	イベント2割付	イベント1割付と同じ	—
236	<i>ES2</i>	イベント2種類	イベント1種類と同じ	—
237	<i>EHo2</i>	イベント2待機動作	イベント1待機動作と同じ	—
238	<i>EH2</i>	イベント2動作すきま	イベント1動作すきまと同じ	—
239	<i>EV_T2</i>	イベント2タイマ	イベント1タイマと同じ	—
—	<i>F_n43</i>	ファンクションブロック No. 43	ファンクションブロック No. 43の最初のパラメータ	—
240	<i>EV_R3</i>	イベント3割付	イベント1割付と同じ	—
241	<i>ES3</i>	イベント3種類	イベント1種類と同じ	—
242	<i>EHo3</i>	イベント3待機動作	イベント1待機動作と同じ	—
243	<i>EH3</i>	イベント3動作すきま	イベント1動作すきまと同じ	—
244	<i>EV_T3</i>	イベント3タイマ	イベント1タイマと同じ	—
—	<i>F_n44</i>	ファンクションブロック No. 44	ファンクションブロック No. 44の最初のパラメータ	—
245	<i>EV_R4</i>	イベント4割付	イベント1割付と同じ	—
246	<i>ES4</i>	イベント4種類	イベント1種類と同じ	—
247	<i>EHo4</i>	イベント4待機動作	イベント1待機動作と同じ	—
248	<i>EH4</i>	イベント4動作すきま	イベント1動作すきまと同じ	—
249	<i>EV_T4</i>	イベント4タイマ	イベント1タイマと同じ	—
—	<i>F_n45</i>	ファンクションブロック No. 45	ファンクションブロック No. 45の最初のパラメータ	—
250	<i>CF_R1</i>	CT1割付	0: なし 1: OUT1 2: OUT2 3: OUT3	1
251	<i>CF_E1</i>	CT1種類	0: CTL-6-P-N 1: CTL-12-S56-10L-N 2: CTL-6-P-Z	型式コードによる
252	<i>CF_R1</i>	CT1レシオ	0～9999 CT 種類: CTL-6-P-N: 800 CTL-12-S56-10L-N: 1000 CTL-6-P-Z: 800	注文時に、CT 種類を CTL-6-P-N または CTL-6-P-Z に指定した場合: 800
253	<i>CLC1</i>	CT1低入力カットオフ	0.0～1.0 A	0.0
—	<i>F_n46</i>	ファンクションブロック No. 46	ファンクションブロック No. 46の最初のパラメータ	—
254	<i>CF_R2</i>	CT2割付	CT1割付と同じ	—
255	<i>CF_E2</i>	CT2種類	CT1種類と同じ	—
256	<i>CF_R2</i>	CT2レシオ	CT1レシオと同じ	—
257	<i>CLC2</i>	CT2低入力カットオフ	CT1低入力カットオフと同じ	—
—	<i>F_n50</i>	ファンクションブロック No. 50	ファンクションブロック No. 50の最初のパラメータ	—
258	<i>Pd</i>	ホット/コールドスタート	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 3: STOP スタート	0
259	<i>MVFS</i>	マニュアル操作出力値選択	0: 直前の操作出力値 (バランスレス、バンプレス機能) 1: マニュアル操作出力値	0
260	<i>FRK</i>	SVトラッキング	0～3 0: SVトラッキングなし +1: リモート/ローカル切換* 時の SVトラッキング +2: オート/マニュアル切換時の SVトラッキング * 2ループ制御/差温制御切換含む 複数を選択する場合は、それぞれの値を加算します。	1
261	<i>IdoP</i>	積分/微分時間の小数点位置	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	2
262	<i>SFS</i>	ST起動条件	0: 電源 ON 時、STOP→RUN 切換時、または設定値 (SV) 変更時 1: 電源 ON 時、または STOP→RUN 切換時 2: 設定値 (SV) 変更時	0
—	<i>F_n51</i>	ファンクションブロック No. 51	ファンクションブロック No. 51の最初のパラメータ	—
263	<i>LoS</i>	入力1の制御動作	0: プリリアントPID制御 (正動作) 1: プリリアントPID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 [冷却リニアタイプ]	型式コードによる
264	<i>LoRU</i>	入力1の出力変化率リミッタ上昇 [加熱側]	操作出力の 0.0～1000.0 %/秒 0.0: 機能なし	0.0
265	<i>LoRD</i>	入力1の出力変化率リミッタ下降 [加熱側]	操作出力の 0.0～1000.0 %/秒 0.0: 機能なし	0.0
266	<i>Lo_oVE</i>	入力1の入力異常時動作上限	0: 制御続行 (現状の出力) 1: 入力異常時の操作出力 (マニュアルモード) 2: 入力異常時の操作出力 (オートモード)	2
267	<i>Lo_oRUNE</i>	入力1の入力異常時動作下限	入力1の入力異常時動作上限と同じ	2
268	<i>Lo_oPSM</i>	入力1の入力異常時操作出力値	PID 制御の場合: -5.0～+105.0 % 加熱冷却 PID 制御の場合: -105.0～+105.0 %	PID 制御: -5.0 加熱冷却 PID 制御: 0.0
269	<i>Lo_oRMV</i>	入力1の STOP 時操作出力値 [加熱側]	-5.0～+105.0 %	-5.0
270	<i>Lo_oPdR</i>	入力1のスタート判断点	0～入力1の入カスパン 〔2入力連携制御時: 0～連携入力の入カスパン〕 0: ホット/コールドスタートの動作に使う [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力1の入カスパンの 3 % 〔2入力連携: 連携入力の入カスパンの 3 %〕
271	<i>Lo_oLPI d</i>	入力1のレベルPID動作選択	0: メモリエリア番号による切換 1: 設定値 (SV) による切換 (レベルPID動作) 2: 測定値 (PV) による切換 (レベルPID動作)	0
272	<i>Lo_oLHS</i>	入力1のレベルPID動作すきま	0～入力1の入カスパン 〔2入力連携制御時: 0～連携入力の入カスパン〕 [小数点位置は、小数点位置設定による]	TC/RTD 入力: 2 V/I 入力: 入力1の入カスパンの 0.2 % 〔2入力連携: 連携入力の入カスパンの 0.2 %〕
—	<i>F_n52</i>	ファンクションブロック No. 52	ファンクションブロック No. 52の最初のパラメータ	—
273	<i>Lo_ooS</i>	入力2の制御動作	0: プリリアントII PID制御 (正動作) 1: プリリアントII PID制御 (逆動作)	型式コードによる
274	<i>Lo_ooRU</i>	入力2の出力変化率リミッタ上昇	操作出力の 0.0～1000.0 %/秒 0.0: 機能なし	0.0
275	<i>Lo_ooRD</i>	入力2の出力変化率リミッタ下降	操作出力の 0.0～1000.0 %/秒 0.0: 機能なし	0.0

No.	記号	名称	データ範囲	出荷値
276	<i>Lo_ooVE</i>	入力2の入力異常時動作上限	0: 制御続行 (現状の出力) 1: 入力異常時の操作出力 (マニュアルモード) 2: 入力異常時の操作出力 (オートモード)	2
277	<i>Lo_ooRUNE</i>	入力2の入力異常時動作下限	入力2の入力異常時動作上限と同じ	2
278	<i>Lo_ooPSM</i>	入力2の入力異常時操作出力値	-5.0～+105.0 %	-5.0
279	<i>Lo_ooRMV</i>	入力2の STOP 時操作出力値	-5.0～+105.0 %	-5.0
280	<i>Lo_ooPdR</i>	入力2のスタート判断点	0～入力2の入カスパン 0: ホット/コールドスタートの動作に使う [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力2の入カスパンの 3 %
281	<i>Lo_ooLPI d</i>	入力2のレベルPID動作選択	0: メモリエリア番号による切換 1: 設定値 (SV) による切換 (レベルPID動作) 2: 測定値 (PV) による切換 (レベルPID動作)	0
282	<i>Lo_ooLHS</i>	入力2のレベルPID動作すきま	0～入力2の入カスパン [小数点位置は、小数点位置設定による]	TC/RTD 入力: 2 V/I 入力: 入力2の入カスパンの 0.2 %
—	<i>F_n56</i>	ファンクションブロック No. 56	ファンクションブロック No. 56の最初のパラメータ	—
283	<i>Lo_ooRUc</i>	入力1の出力変化率リミッタ上昇 [冷却側]	操作出力の 0.0～1000.0 %/秒 0.0: 機能なし	0.0
284	<i>Lo_ooRDc</i>	入力1の出力変化率リミッタ下降 [冷却側]	操作出力の 0.0～1000.0 %/秒 0.0: 機能なし	0.0
285	<i>Lo_ooRMVc</i>	入力1の STOP 時操作出力値 [冷却側]	-5.0～+105.0 %	-5.0
286	<i>Lo_ooUS</i>	アンダーシュート抑制係数	0.000～1.000	水冷: 0.100 空冷: 0.250 冷却リニア: 1.000 0.0
287	<i>Lo_oo_odbPR</i>	オーバーラップ/デッドバンド基準点	0.0～1.0	0.0
—	<i>F_n57</i>	ファンクションブロック No. 57	ファンクションブロック No. 57の最初のパラメータ	—
288	<i>Lo_oo_oFMSP</i>	ボトム抑制機能	0: 機能なし 1: レベルで FF 量加算 2: FF 量強制加算	0
—	<i>F_n58</i>	ファンクションブロック No. 58	ファンクションブロック No. 58の最初のパラメータ	—
289	<i>Lo_oo_ooPV</i>	入力2の用途選択	0: 機能なし 1: リモート設定入力 2: 2ループ制御/差温制御* 3: 2入力連携制御 6: 入力回路異常警報 * 加熱冷却 PID 制御の場合は、選択できません。 * 注文時に測定入力2を選択した場合: 0～3、6 * 注文時にリモート設定入力を選択した場合: 0～1	型式コードによる
290	<i>Lo_oo_ooPV_oFG</i>	2入力連携PV切換トリガ選択	0: レベルで切換 1: 信号で切換 (キー、DI、通信)	0
291	<i>Lo_oo_ooICR</i>	入力回路異常警報設定値	0～入力1の入カスパン 0: 機能なし [小数点位置は、小数点位置設定による]	TC/RTD 入力: 10 V/I 入力: 入力1の入カスパンの 5 %
—	<i>F_n60</i>	ファンクションブロック No. 60	ファンクションブロック No. 60の最初のパラメータ	—
292	<i>Lo_oo_ooCMPS</i>	通信プロトコル選択	0: RKC 通信 1: MODBUS (データ転送順序: 上位ワード→下位ワード) 2: MODBUS (データ転送順序: 下位ワード→上位ワード) 3: PLC 通信 (三菱電機製 PLC 通信プロトコル QnA 互換 3C フレーム形式 4)	型式コードによる
293	<i>Lo_oo_ooAdd</i>	デバイスアドレス	RKC 通信: 0～99 MODBUS: 1～99 PLC 通信: 0～30	RKC 通信: 0 MODBUS: 1 PLC 通信: 0
294	<i>Lo_oo_ooBPS</i>	通信速度	0: 2400 bps 1: 4800 bps 2: 9600 bps 3: 19200 bps 4: 38400 bps 5: 57600 bps 6: 115200 bps	3
295	<i>Lo_oo_oo_obiF</i>	データビット構成	0～11 データビット構成表参照	0
296	<i>Lo_oo_oo_oINr</i>	インターバル時間	0～250 ms	10
297	<i>Lo_oo_oo_oCMRM</i>	通信応答モニタ	0～110F 一位の桁: 0: 通信応答正常 1: オーバーランエラー 2: パリティエラー 4: フレームエラー 8: 受信バッファオーバーフロー 複数の状態が発生している場合は、それぞれの値が加算されます。ただし、16進数表示 (0～F) になります。 十位の桁: 「0」固定 百位の桁: 受信状態モニタ* 千位の桁: 送信状態モニタ* * 信号が受信または送信されるたびに、0と1を交互に表示します。 万位の桁: 消灯	—
—	<i>F_n62</i>	ファンクションブロック No. 62	ファンクションブロック No. 62の最初のパラメータ	—
298	<i>Lo_oo_ooMPREG</i>	レジスタ種類	0: D レジスタ (データレジスタ) 1: R レジスタ (ファイルレジスタ) 2: W レジスタ (リンクレジスタ) 3: ZR レジスタ (R レジスタの 32767 を超えたときの連番指定方法)	0
299	<i>Lo_oo_ooMP_oSRH</i>	レジスタ開始番号 (上位4ビット)	0～15	0
300	<i>Lo_oo_ooMP_oSRL</i>	レジスタ開始番号 (下位16ビット)	0～65535	1000
301	<i>Lo_oo_ooMP_oMod</i>	モニタ項目レジスタバイアス	12～65535	12
302	<i>Lo_oo_ooMP_oSGb</i>	設定項目レジスタバイアス	0～65535	0
303	<i>Lo_oo_ooMP_oLGM</i>	計器リンク認識時間	0～255 秒	5
304	<i>Lo_oo_ooMP_oSMo</i>	PLC 応答待ち時間	0～3000 ms	255
305	<i>Lo_oo_ooMP_oSGM</i>	PLC 通信開始時間	1～255 秒	5
306	<i>Lo_oo_ooMP_oSLb</i>	スレーブレジスタバイアス	0～65535	80
307	<i>Lo_oo_ooMP_oMRH</i>	計器認識台数	0～30	8

No.	記号	名称	データ範囲	出荷値
—	<i>F_n70</i>	ファンクションブロック No. 70	ファンクションブロック No. 70の最初のパラメータ	—
308	<i>Lo_oo_ooSKRF</i>	設定変化率リミッタ単位時間	0.1～360.0 秒	0.1
309	<i>Lo_oo_ooSG_oDP</i>	ゾーク時間単位	0: 0 時間 00 分～99 時間 59 分 1: 0 分 00 秒～199 分 59 秒 2: 0 時間 00 分 00 秒～9 時間 59 分 59 秒 3: 0.00 秒～59.99 秒 入力データタイプ {0}, {2}: 0～3 入力データタイプ {1}: 0～1、3	3
—	<i>F_n71</i>	ファンクションブロック No. 71	ファンクションブロック No. 71の最初のパラメータ	—
310	<i>Lo_oo_oo_oSLH</i>	入力1の設定リミッタ上限	入力1の設定リミッタ下限 ～入力1の入力レンジ上限 〔2入力連携制御の場合 入力1の設定リミッタ下限 ～連携入力の入力レンジ上限〕 [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力1の入力レンジ上限 〔2入力連携: 連携入力の入力レンジ上限〕
311	<i>Lo_oo_oo_oSLL</i>	入力1の設定リミッタ下限	入力1の入力レンジ下限 ～入力1の設定リミッタ上限 〔2入力連携制御の場合 連携入力の入力レンジ下限 ～入力1の設定リミッタ上限〕 [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力1の入力レンジ下限 〔2入力連携: 連携入力の入力レンジ下限〕
—	<i>F_n72</i>	ファンクションブロック No. 72	ファンクションブロック No. 72の最初のパラメータ	—
312	<i>Lo_oo_oo_o2SLH</i>	入力2の設定リミッタ上限	入力2の設定リミッタ下限 ～入力2の入力レンジ上限 [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力2の入力レンジ上限
313	<i>Lo_oo_oo_o2SLL</i>	入力2の設定リミッタ下限	入力2の入力レンジ下限 ～入力2の設定リミッタ上限 [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力2の入力レンジ下限
—	<i>F_n91</i>	ファンクションブロック No. 91	ファンクションブロック No. 91の最初のパラメータ	—
—	<i>Lo_oo_oo_oo_odef</i>	初期化	1225: 初期化実行 上記以外: 設定値保持 初期化実行後、自動的に 0 に戻ります	0
—	<i>Lo_oo_oo_oo_oW_or</i>	積算稼働時間	0～65535 時間	—
—	<i>Lo_oo_oo_oo_oFCU</i>	周囲温度ピークホルドモニタ表示	-120～+120 °C	—
—	<i>Lo_oo_oo_oo_oRoM</i>	ROMバージョン表示	搭載している ROM バージョンを表示	—
—	<i>Lo_oo_oo_oo_oGZ900</i>	型式モニタ	型式コードを表示 アップ/ダウンキーで表示のスクロール (左右) が可能	—
—	<i>Lo_oo_oo_oo_o000000</i>	計器番号モニタ	計器番号を表示	—

設定値	データビット	パリティビット	ストップビット
0	8	なし	1
1	8	なし	2
2	8	偶数	1
3	8	偶数	2
4	8	奇数	1
5	8	奇数	2

パラメータセレクト機能の使用方法

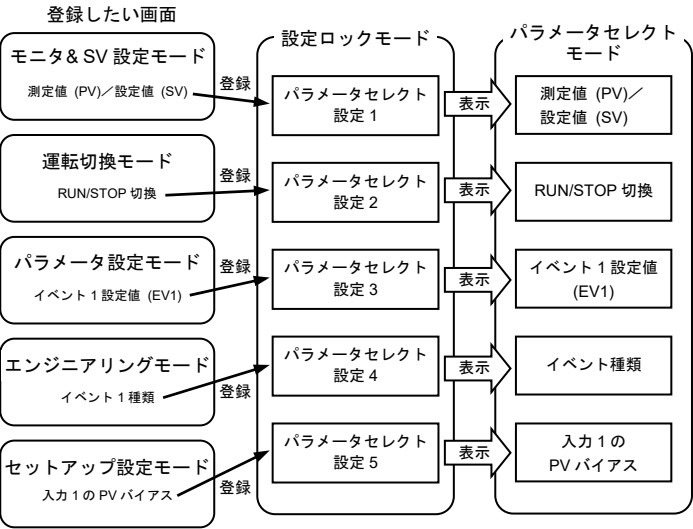
本機器には、見たい画面だけを 1 つに集めて表示する「パラメータセレクト機能」があります。
任意の画面を登録することで、最大 16 画面まで集めることができます。

パラメータセレクト機能の概要

必要な画面だけを登録して、1 つのモードに表示するのがパラメータセレクト機能です。設定ロックモードのパラメータセレクト設定で登録した画面は、パラメータセレクトモードに表示されます。
パラメータセレクトモードに表示される画面は、元のモードで表示している画面と同じ操作ができます。

パラメータセレクト機能では、設定ロックモードの画面とエンジニアリングモードのファンクションブロック No. 91 の画面は登録できません。

[パラメータセレクト機能のイメージ]



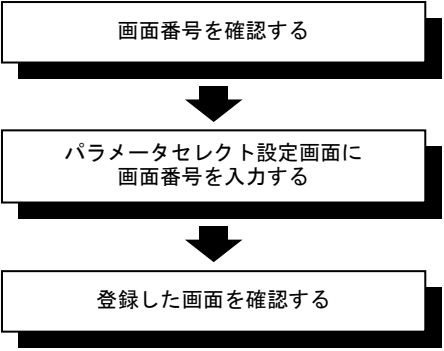
画面の登録方法

画面の登録には 2 つの方法があります

● 画面番号入力方式

設定ロックモードにあるパラメータセレクト設定画面に、あらかじめ割り付けられている画面番号を入力すると、パラメータセレクトモードに登録した画面が表示されます。
パラメータセレクト設定画面は 1 から 16 までであるので、任意に設定可能です。登録していない画面があっても、パラメータセレクトモードでは詰めて表示します。

[画面登録手順]



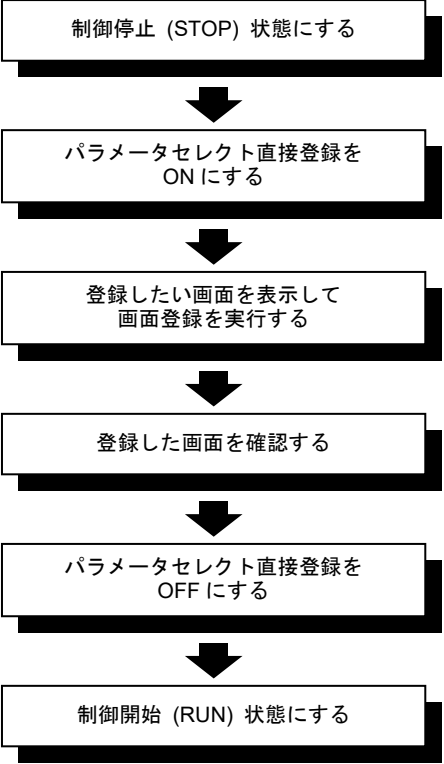
● 直接登録方式

設定ロックモードにある「パラメータセレクト直接登録」画面で、直接登録方式を有効にした後、登録したい画面を表示して ☒ キーと ☒ キーを両方押すと、パラメータセレクト設定画面に登録されます。

直接登録する場合は、制御停止 (STOP) 状態にする必要があります。

「パラメータセレクト直接登録」画面で、直接登録方式を有効にすると、設定ロックモード以外では強制的に設定データロック状態になります。

[画面登録手順]



直接登録方式の設定例については、別冊の GZ400/GZ900 取扱説明書 [パラメータ／機能編] (IMR03D05-J0) を参照してください。

[画面番号入力方式の登録例]

以下の画面を、画面番号入力方式で登録します。

- 入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)
- RUN/STOP 切換
- イベント 1 設定値 (EV1)

登録先は、パラメータセレクト設定 1～3 とします。

1. 登録する画面番号を調べます。画面番号はパラメーター一覧 (本書) の表に記載されています。

画面番号欄				
No.	記号	名称	データ範囲	出荷値
15	R/S	RUN/STOP 切換	rUn: RUN (制御開始) stop: STOP (制御停止)	rUn

各画面の画面番号

- 入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV): 1
- RUN/STOP 切換: 15
- イベント 1 設定値 (EV1): 27

2. 設定ロックモードのパラメータセレクト設定画面に画面番号を設定します。

A. モニタ & SV 設定モード

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)

28.0
0.0

☒ (4 秒以上)*

* ☒ キーを長押しすると、一度パラメータ設定モードを表示しますが、そのまま指を離さず押し続けると、設定ロックモードに切り換わります。

D. 設定ロックモード

設定データ
アンロック
／ロック切換

LoCk
oFF

☒ 5 回または 6 回押す

パラメータ
セレクト設定 1

PSL01
00000

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV) の画面番号「1」を設定する

☒ 1 回押す

PSL01
00001

パラメータ
セレクト設定 2

PSL02
00000

RUN/STOP 切換の画面番号「15」を設定する

☒ 5 回、☒ 1 回、☒ 1 回

PSL02
00015

パラメータ
セレクト設定 3

PSL03
00000

イベント 1 設定値 (EV1) の画面番号「27」を設定する

☒ 7 回、☒ 1 回、☒ 2 回

PSL03
00027

パラメータ
セレクト設定 4

PSL04
00000

画面登録終了

☒ + ☒

A. モニタ & SV 設定モード

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)

28.0
0.0

3. 登録した画面を確認します。

A. モニタ & SV 設定モード

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)

28.0
0.0

☒ + ☒

B. パラメータセレクトモード

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)

28.0
0.0

パラメータセレクト設定 1 で設定した入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV) が表示されます。

☒

RUN/STOP 切換

R/S
rUn

パラメータセレクト設定 2 で設定した RUN/STOP 切換が表示されます。

☒

イベント 1 設定値 (EV1)

EV1
10.0

パラメータセレクト設定 3 で設定したイベント 1 設定値 (EV1) が表示されます。

☒

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)

28.0
0.0

登録画面の確認終了
パラメータセレクトモードの先頭画面に戻ります。

ブラインド機能について

ブラインド機能を使用すると、パラメータセレクトモード、設定ロックモード、および測定値 (PV) / 設定値 (SV) モニタ以外の画面をすべて非表示にできます。
ブラインド機能は設定ロックモードで設定できます。

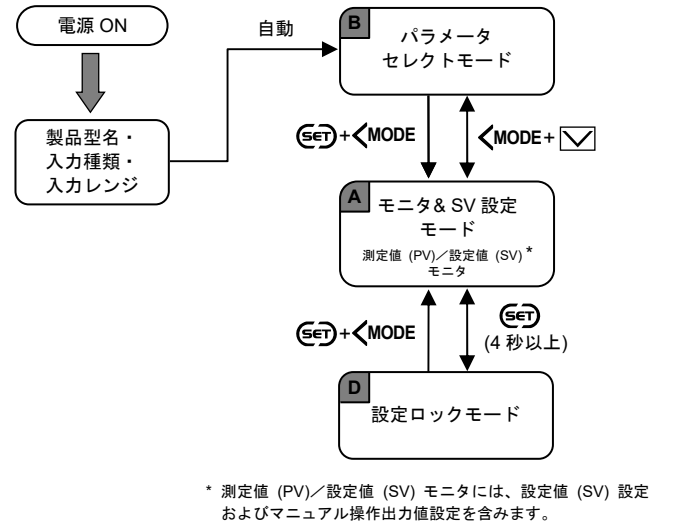


ブラインド機能を有効にすると、電源 ON 時、製品型名・入力種類・入力レンジを表示した後、最初にパラメータセレクトモードを表示します。
したがって、パラメータセレクトモードに必要な画面を集めておけば、他のモードへ切り換える必要がなくなります。

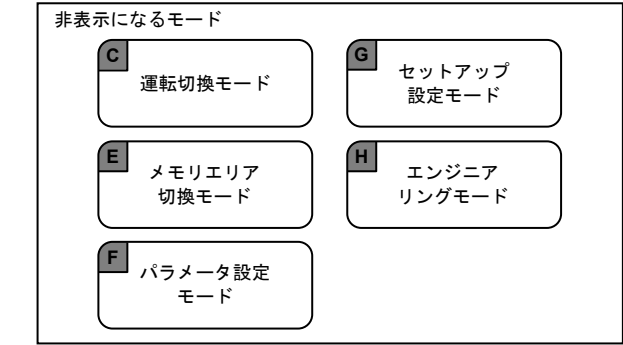


パラメータセレクトモードの画面で MONI キーを押すと、パラメータセレクトモードの最初の画面に戻ります。

[ブラインド機能有効時のモード遷移]



* 測定値 (PV) / 設定値 (SV) モニタには、設定値 (SV) 設定およびマニュアル操作用出力値設定を含みます。



ブラインド機能の設定

A. モニタ & SV 設定モード

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)

28.0
0.0

☒ (4 秒以上)*

* ☒ キーを長押しすると、一度パラメータ設定モードを表示しますが、そのまま指を離さず押し続けると、設定ロックモードに切り換わります。

D. 設定ロックモード

設定データ
アンロック
／ロック切換

LoCk
oFF

☒ 2 回または 3 回押す

ブラインド機能
選択

bLI Nd
oFF

ブラインド機能を ON にする

☒ 1 回押す

bLI Nd
oN

設定終了

☒ + ☒

A. モニタ & SV 設定モード

入力 1 の測定値 (PV) / 入力 1 の設定値 (SV)

28.0
0.0

☒ + ☒

B. パラメータセレクトモード

パラメータ
セレクト
モードの先頭
画面

EV1
10.0

パラメータセレクト設定 1 で設定した画面が表示されます。

例: イベント 1 設定値 (EV1) の場合