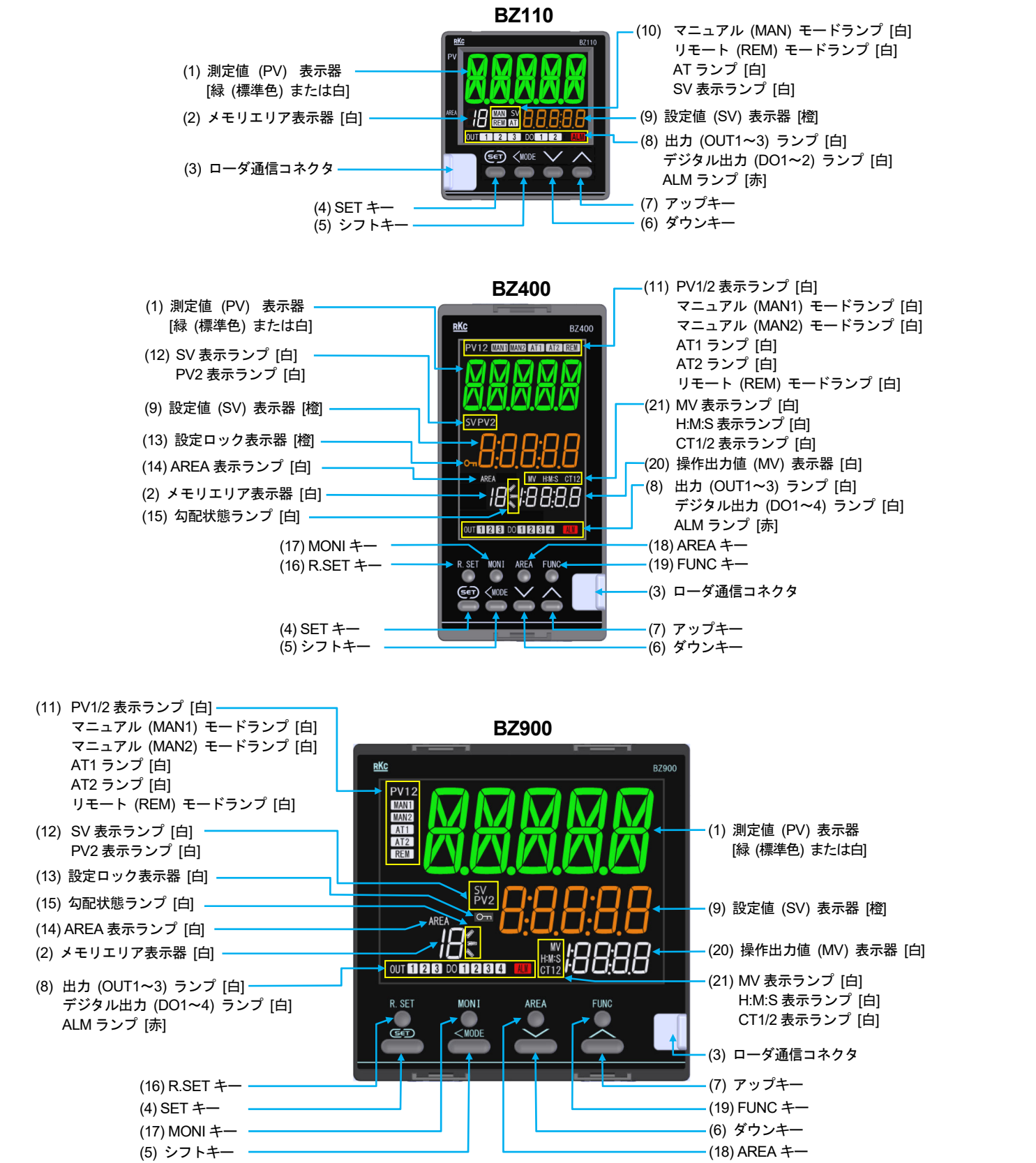


BZ110/BZ400/BZ900 クイックガイド

IMC06D05-J2

このシートには、基本的なキー操作、パラメータ遷移図、およびパラメータ一覧を載せています。現場での設定や変更をするときにお役立てください。本シートは、当社ホームページからもダウンロードできます。

 **重要** キー操作は必ず指で行ってください。先の尖ったものでキー押すと、故障の原因となります。



(1)	測定値 (PV) 表示器 [緑 (標準色) または白]	測定値 (PV) や各種パラメータ記号を表示します。
(2)	メモリエリア表示器 [白]	メモリエリア番号 (1~16) を表示します。
(3)	ローダ通信コネクタ	本機器のローダ通信コネクタ、弊社製 USB 通信変換器 COM-KG (別売り) およびパソコンを専用ケーブルで接続し、弊社製通信ツールをパソコンにインストールすることで、パソコン側でのデータ管理のモニタと設定が可能になります。
(4)	 SET キー	パラメータの呼び出しや設定値の登録に使用します。
(5)	 シフトキー	設定変更時の桁移動に使用します。各モードの切換操作に使用します。
(6)	 ダウンキー	数値を減少するときに使用します。
(7)	 アップキー	数値を増加するときに使用します。
(8)	OUT1~3 ランプ [白] DO1~4 ランプ [白] ALM ランプ [赤]	出力 1~3 (OUT1~OUT3) が ON のときに点灯します。 デジタル出力 1~4 (DO1~DO4) が ON のときに点灯します。 (BZ110 は DO1、DO2) 以下のいずれかが発生したときに点灯します。 - イベント 1~4 - 制御ループ断線警報 (LBA) 1 または 2 - 入力 1 または入力 2 の入力異常
(9)	設定値 (SV) 表示器 [橙]	設定値 (SV) または各種パラメータの設定値を表示します。
(10) は BZ110 のみ		
(10)	マニュアル (MAN) モードランプ [白]	マニュアル (MAN) モード時に点灯します。点灯時、設定値 (SV) 表示器には操作出力値を表示します。
	リモート (REM) モードランプ [白]	リモート (REM) モード時に点灯します。点灯時、設定値 (SV) 表示器にはリモート設定値を表示します。
	SV 表示ランプ [白]	設定値 (SV) 表示器に、設定値 (SV) を表示しているときに点灯します。
	AT ランプ [白]	- オートチューニング (AT) 実行中に点滅します。 (AT 終了: AT ランプ消灯) - スタートアップチューニング (ST) 実行中は点灯します。 (ST 終了: AT ランプ消灯)
(11) 以降は BZ400/900 のみ		
(11)	PV1/2 表示ランプ [白]	測定値 (PV) 表示器に、入力 1 の測定値 (PV) を表示しているときに PV1 を点灯します。測定値 (PV) 表示器に、入力 2 の測定値 (PV) を表示しているときに PV2 を点灯します。
	マニュアル (MAN1) モードランプ [白]	入力 1 がマニュアル (MAN) モード時に点灯します。点灯時、設定値 (SV) 表示器には入力 1 のマニュアル操作出力値を表示します。
	マニュアル (MAN2) モードランプ [白]	入力 2 がマニュアル (MAN) モード時に点灯します。点灯時、設定値 (SV) 表示器には入力 2 のマニュアル操作出力値を表示します。
	AT1 ランプ [白]	- 入力 1 がオートチューニング (AT) 実行中に点滅します。 (AT 終了: AT ランプ消灯) - 入力 1 がスタートアップチューニング (ST) 実行中は点灯します。 (ST 終了: AT ランプ消灯)
	AT2 ランプ [白]	- 入力 2 がオートチューニング (AT) 実行中に点滅します。 (AT 終了: AT ランプ消灯) - 入力 2 がスタートアップチューニング (ST) 実行中は点灯します。 (ST 終了: AT ランプ消灯)
	リモート (REM) モードランプ [白]	リモート (REM) モード時に点灯します。点灯時、設定値 (SV) 表示器にはリモート設定値を表示します。
(12)	SV 表示ランプ [白] PV2 表示ランプ [白]	設定値 (SV) 表示器に、設定値 (SV) を表示しているときに点灯します。 設定値 (SV) 表示器に、入力 2 の測定値 (PV) を表示しているときは PV2 を点灯します。
(13)	設定ロック表示器 [BZ400: 橙 BZ900: 白]	設定ロック状態のときに点灯します。また、「パラメータセレクト直接登録」が ON のときに点灯します。
(14)	AREA 表示ランプ [白]	メモリエリアを表示しているときに点灯します。
(15)	勾配状態ランプ [白]	SV の勾配状態 (上昇、一定、下降) を表示します。 上昇:  一定:  下降: 
(16)	 R.SET キー	パラメータの逆送りができます。
(17)	 MONI キー	モニタを切り換えるときに使用します。モニタ & SV 設定モード以外の画面を表示しているときに、MONI キーを押すと、測定値 (PV)/設定値 (SV) モニタに戻ります。
(18)	 AREA キー	AREA キーを押すと、メモリエリア切換画面に切り換わりします。
(19)	 FUNC キー	任意の機能を割り付けて、ダイレクトにキー操作します。
(20)	操作出力値 (MV) 表示器 [白]	操作出力値 (MV)、またはメモリエリア運転経過時間のいずれかを表示します。
(21)	MV 表示ランプ [白] H:M:S 表示ランプ [白] CT1/2 表示ランプ [白]	操作出力値 (MV) 表示器に、操作出力値 (MV) を表示しているときに点灯します。 操作出力値 (MV) 表示器に、時間 (時:分:秒) を表示しているときに点灯します。 BZ400/900 では使用しません。

入力レンジ表

出荷値: 測温抵抗体 (RTD) 入力 Pt100 [-100.0～+100.0 °C]

熱電対 (TC) 入力¹

センサタイプ	入力種類 設定値 (I NP)	レンジ 入力レンジ下限 (PGSL) 入力レンジ上限 (PGSH)	センサタイプ	入力種類 設定値 (I NP)	レンジ 入力レンジ下限 (PGSL) 入力レンジ上限 (PGSH)	センサタイプ	入力種類 設定値 (I NP)	レンジ 入力レンジ下限 (PGSL) 入力レンジ上限 (PGSH)
K	0	-200.0～+400.0 °C	S	3	-50.0～+1768.0 °C ²	W5Re/ W26Re	8	0～2300 °C
	0	-200.0～+1372.0 °C		3	-58.0～+3214.0 °F ²		8	0～4200 °F
	0	-328.0～+752.0 °F		4	0.0～1800.0 °C ²		9	0.0～1390.0 °C ²
	0	-328.0～+2502.0 °F		4	0.0～3272.0 °F ²		9	0.0～2534.0 °F ²
J	1	-200.0～+400.0 °C	E	5	-200.0～+1000.0 °C ²	U	10	-200.0～+600.0 °C
	1	-200.0～+1200.0 °C		5	-328.0～+1832.0 °F ²		10	-328.0～+1112.0 °F
	1	-328.0～+752.0 °F		6	0.0～1300.0 °C ²		11	0.0～900.0 °C
	1	-328.0～+2192.0 °F		6	0.0～2372.0 °F ²		11	0.0～1652.0 °F
R	2	-50.0～+1768.0 °C ²	T	7	-200.0～+400.0 °C	PR40-20	12	0～1800 °C
	2	-58.0～+3214.0 °F ²		7	-328.0～+752.0 °F		12	0～3200 °F

測温抵抗体 (RTD) 入力¹

センサタイプ	入力種類 設定値 (I NP)	レンジ 入力レンジ下限 (PGSL) 入力レンジ上限 (PGSH)	センサタイプ	入力種類 設定値 (I NP)	レンジ 入力レンジ下限 (PGSL) 入力レンジ上限 (PGSH)
Pt100	13	-200.0～+850.0 °C		15	プログラマブルレンジ -19999～+99999
	13	-100.00～+850.00 °C		16	
	13	0.00～50.00 °C		17	
	13	-328.0～+1562.0 °F		18	
	13	-148.00～+999.99 °F		19	
JPt100	14	-200.0～+640.0 °C		20	
	14	-100.00～+640.00 °C		21	
	14	0.00～50.00 °C		22	
				23	
				24	

¹ 小数点位置、測定値 (PV) の表示桁数は、エンジニアリングモードのファンクションブロック 21、22 で設定します。
² 0.1 °C (0.1 °F) 表示のときは、最小 digit が大きくちらつく場合があります。

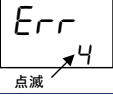
異常時の表示

■ 入力異常時の表示

表 示	内 容	対 処 方 法
測定値 (PV) [点滅表示]	測定値 (PV) が入力異常判断点または入力レンジを超えたときに点滅表示 「入力異常時点滅しない」を設定した場合には、点滅表示はしません。	 重要 センサ交換を行う場合には、必ず電源を OFF にするか、STOP 状態にしてください。 入力の種類、入力レンジ、センサの接続状態などの確認をしてください。
 [点滅表示]	オーバースケール 測定値 (PV) が表示限界範囲の上限を超えたときに点滅表示	
 [点滅表示]	アンダースケール 測定値 (PV) が表示限界範囲の下限を超えたときに点滅表示	

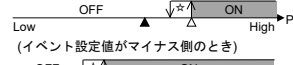
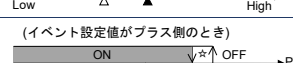
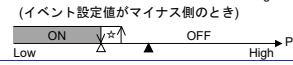
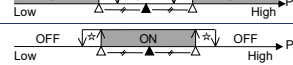
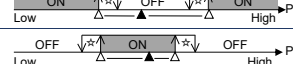
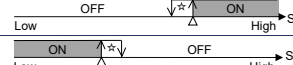
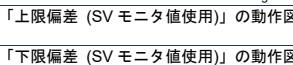
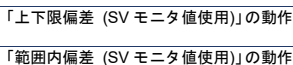
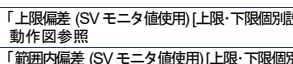
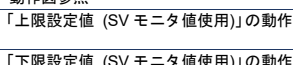
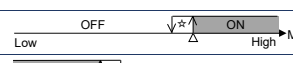
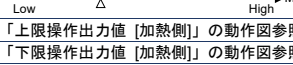
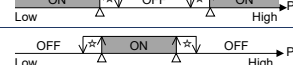
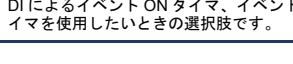
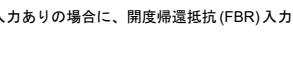
■ 自己診断時のエラー表示

複数のエラーが同時に発生した場合、SV 表示器にはエラーコードの合計値を表示します。

エラーコード	内 容	表 示	出 力	通 信	対 処 方 法
1	調整データ異常		すべて OFF	エラーコード「1」	一度、電源を OFF にしてください。 電源を再度 ON にした後も、エラー状態になる場合は、修理や本体交換が必要です。弊社営業所または代理店までご連絡ください。
2	データバックアップエラー			エラーコード「2」	
4	A/D 変換値異常			エラーコード「4」	
	温度補償値異常			エラーコード「4」	
エラーコードの表示なし	表示器異常	全表示消灯	すべて OFF	エラーコード「64」	通信停止
	電源電圧の異常				
	ウォッチドッグタイマ異常				

イベントの種類

■ イベント動作 (出荷値: 1 [上限偏差 (SV モニタ値使用)])

動作種類	設定値 (E5)	ON: イベント動作 ON (▲: 設定値 (SV) △: イベント設定値 ☆: イベント動作すきま) OFF: イベント動作 OFF
イベントなし	0	—
上限偏差 (SV モニタ値使用) ^a	1	(イベント設定値がプラス側のとき)  (イベント設定値がマイナス側のとき) 
下限偏差 (SV モニタ値使用) ^a	2	(イベント設定値がプラス側のとき)  (イベント設定値がマイナス側のとき) 
上下限偏差 (SV モニタ値使用) ^a	3	
範囲内偏差 (SV モニタ値使用) ^a	4	
上下限偏差 (SV モニタ値使用) [上限・下限個別設定] ^a	5	
範囲内偏差 (SV モニタ値使用) [上限・下限個別設定] ^a	6	
上限設定値 (SV モニタ値使用)	7	
下限設定値 (SV モニタ値使用)	8	
上限入力値 ^b	9	
下限入力値 ^b	10	
上限偏差 (ローカル SV 値使用) ^a	11	「上限偏差 (SV モニタ値使用)」の動作図参照
下限偏差 (ローカル SV 値使用) ^a	12	「下限偏差 (SV モニタ値使用)」の動作図参照
上下限偏差 (ローカル SV 値使用) ^a	13	「上下限偏差 (SV モニタ値使用)」の動作図参照
範囲内偏差 (ローカル SV 値使用) ^a	14	「範囲内偏差 (SV モニタ値使用)」の動作図参照
上下限偏差 (ローカル SV 値使用) [上限・下限個別設定] ^a	15	「上下限偏差 (SV モニタ値使用) [上限・下限個別設定]」の動作図参照
範囲内偏差 (ローカル SV 値使用) [上限・下限個別設定] ^a	16	「範囲内偏差 (SV モニタ値使用) [上限・下限個別設定]」の動作図参照
上限設定値 (ローカル SV 値使用)	17	「上限設定値 (SV モニタ値使用)」の動作図参照
下限設定値 (ローカル SV 値使用)	18	「下限設定値 (SV モニタ値使用)」の動作図参照
上限操作出力値 [加熱側] ^{b, c}	19	
下限操作出力値 [加熱側] ^{b, c}	20	
上限操作出力値 [冷却側] ^b	21	「上限操作出力値 [加熱側]」の動作図参照
下限操作出力値 [冷却側] ^b	22	「下限操作出力値 [加熱側]」の動作図参照
上下限入力値 [上限・下限個別設定] ^b	23	
範囲内入力値 [上限・下限個別設定] ^b	24	
タイマ	25	DI によるイベント ON タイマ、イベント OFF タイマを使用したいときの選択肢です。

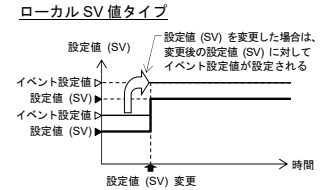
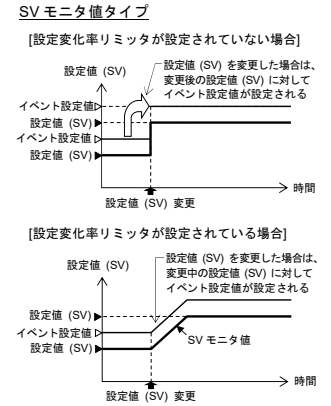
^a 待機および再待機動作の選択が可能です。
^b 待機動作の選択が可能です。
^c 位置比例 PID 制御かつ開度帰還抵抗 (FBR) 入力ありの場合に、開度帰還抵抗 (FBR) 入力になります。

■ SV モニタ値タイプとローカル SV 値タイプ

偏差動作および設定値動作には、SV モニタ値タイプとローカル SV 値タイプがあります。

SV モニタ値タイプ:
SV モニタ値に対して、イベント設定値が設定されます。設定変化率リミッタが設定されている場合は、変更中の設定値 (SV) に対して、イベント設定値が設定されます。

ローカル SV 値タイプ:
設定値 (SV) [ローカル SV 値] に対して、イベント設定値が設定されます。



📖 左記「イベント動作」以外に、以下の機能もあります。
● イベント ON タイマ
● イベント OFF タイマ
● 制御ループ断線警報 (LBA)
● インターロック機能

操作例

赤字 : 初期に設定する項目

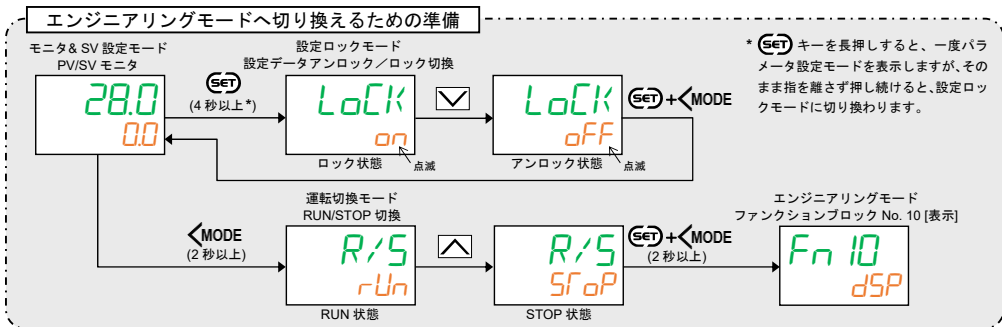
青文字 : 運転 (RUN) 状態で設定する項目

赤字 : エンジニアリングモードに切り換える操作が伴うことを示す

：当該項目を変更した場合、関連する設定値が初期化または自動変換されます。

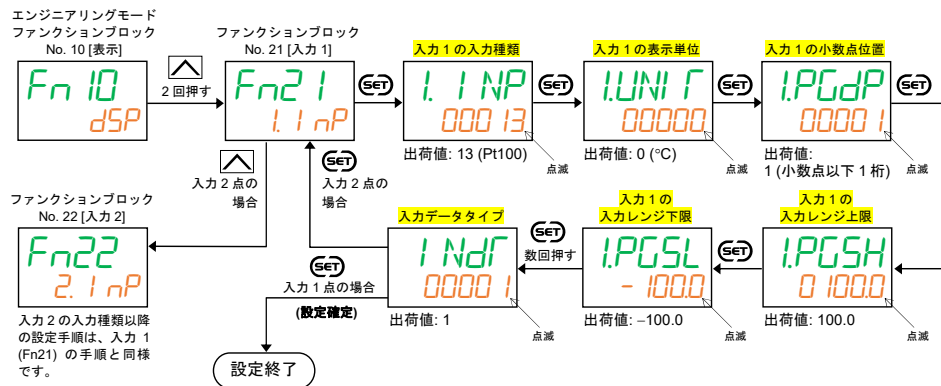
設定変更前に、必ず全ての設定値を記録してください。

設定変更後は、必ず全ての設定値を確認してください。



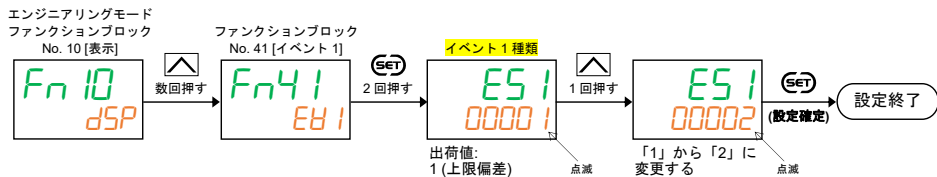
入力種類および入力レンジを設定する

お客様の使用するセンサ、または使用目的にあった内容に設定してください。



イベントの種類を設定する

入力1のイベント1種類を「2: 下限偏差 (SV モニタ値使用)」に設定する例です。

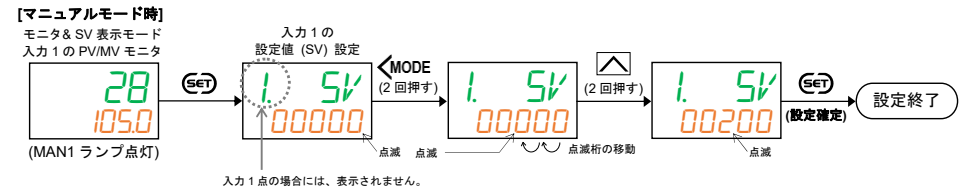
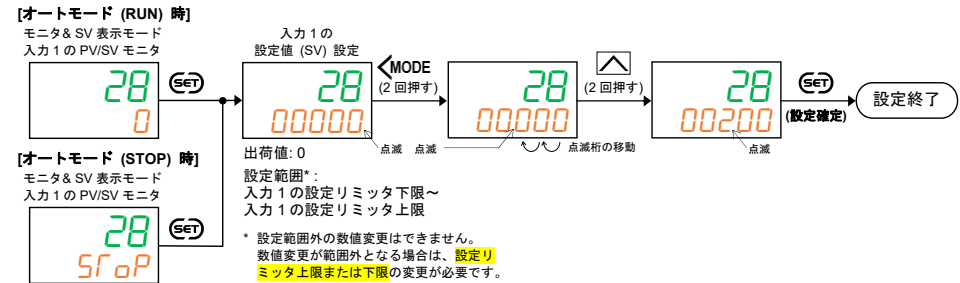


 **イベント2 種類 (E52)** はファンクションブロック No.42 (Fn42)、**イベント3 種類 (E53)** はファンクションブロック No.43 (Fn43)、**イベント4 種類 (E54)** はファンクションブロック No.44 (Fn44) で設定します。
設定手順は、上記例と同様です。

- 設定データをロックしていると設定変更はできません。設定変更をするときは、設定データロックを解除（アンロック状態）してください。
- 点滅桁が変更できます。アップキー、ダウンキーの操作だけでは、変更した内容は登録されません。必ず SET キーを押してください。また、設定変更した後に、登録操作をせずに 60 秒経過すると、モニタ & SV 設定モードに戻ります。このような場合も、変更した内容は登録されません。

設定値 (SV) を設定する

入力 1 の設定値 (SV) を「200 °C」に設定する例です。

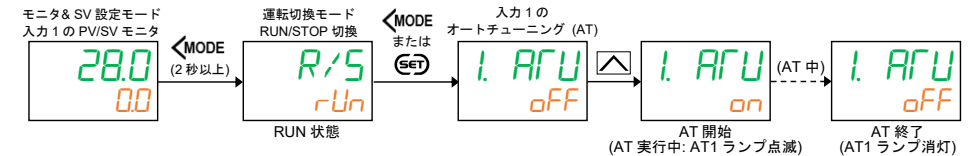


オートチューニング (AT) を実行する

入力1の制御動作がPID制御時に、入力1のオートチューニング(AT)を実行する例です。ATによって、設定された温度に対するPID定数を自動的に設定します。以下のAT開始条件をすべて満たしていることを確認してから、ATを実行してください。

AT 開始条件:

運転の状態	RUN/STOP 切換	run: RUN
	入力 1 のオート／マニュアル切換	Run: オートモード
	リモート／ローカル切換	Loc: ローカルモード
	入力 1 のオートチューニング (AT)	off: PID 制御 (AT 開始前の状態)
パラメータの設定	入力 1 の制御動作が PID 制御のとき	入力 1 の出力リミット上限 [加熱側] > 0 % 入力 1 の出力リミット下限 [加熱側] < 100 %
入力値の状態	測定値 (PV) が入力異常範囲内ではないこと	[入力異常範囲: 入力異常判断点上限 ≥ 測定値(PV)、入力異常判断点下限 ≤ 測定値(PV)]



 AT 実行中に、強制的な中止操作や、設定値 (SV) の変更、PV 入力異常、停電の発生等があると、PID 定数は AT 開始前の値のまま、AT を中止し、PID 制御に戻ります。

 温度変化が非常に遅い制御対象では、AT が正常に終了しない場合があります。また、出力変化率リミッタが設定されている場合は、AT を行っても最適な PID 定数を得られないことがあります。このようなときは、手動で PID 定数を調整してください。

 AT 実行中に、強制的に中止する操作:



 AT 実行中に、PV/SV モニタ画面に戻りたい場合:
 <MODE キーを 2 秒以上押すか、または (SET) キーを押しながら、
 <MODE キーを押してください。
 (PV/SV モニタ画面に戻しても、AT は中止されません)

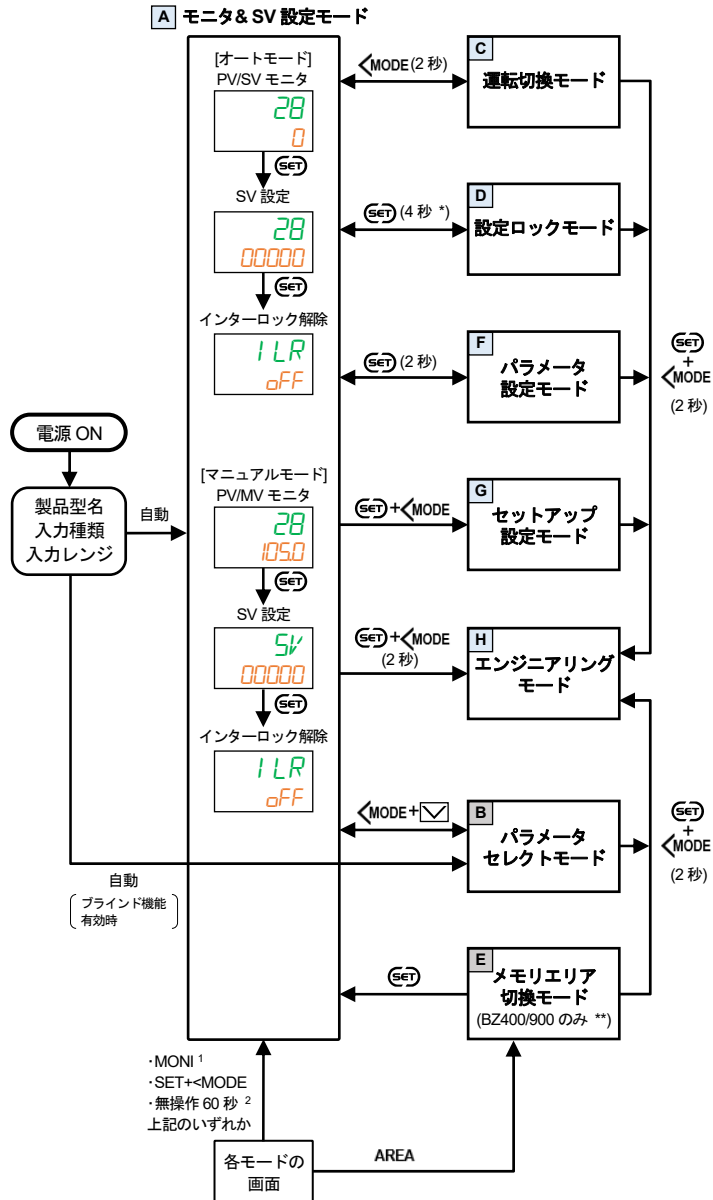
RKC 理化工業株式会社
RKC INSTRUMENT INC.

モード切替と表示遷移

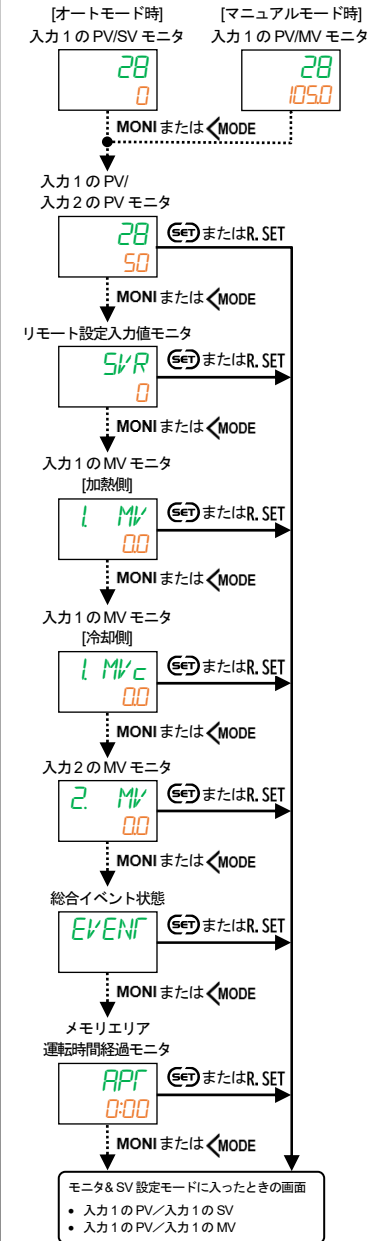
■ モード切替

本ガイドでは **A**、**C**、**D**、**F**～**H** の表示遷移を提示します。

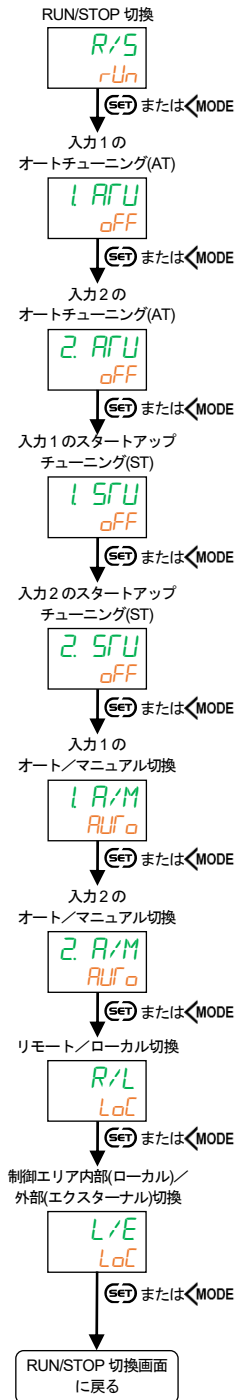
A ～ **H** のモードで表示されるパラメータは、仕様によって異なります。



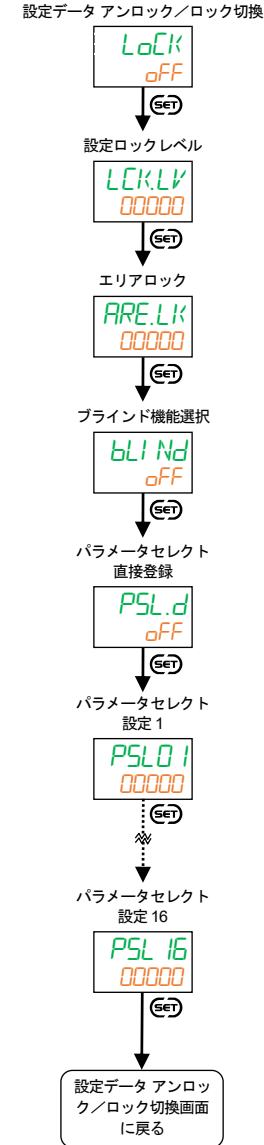
■ A モニタ & SV 設定モード



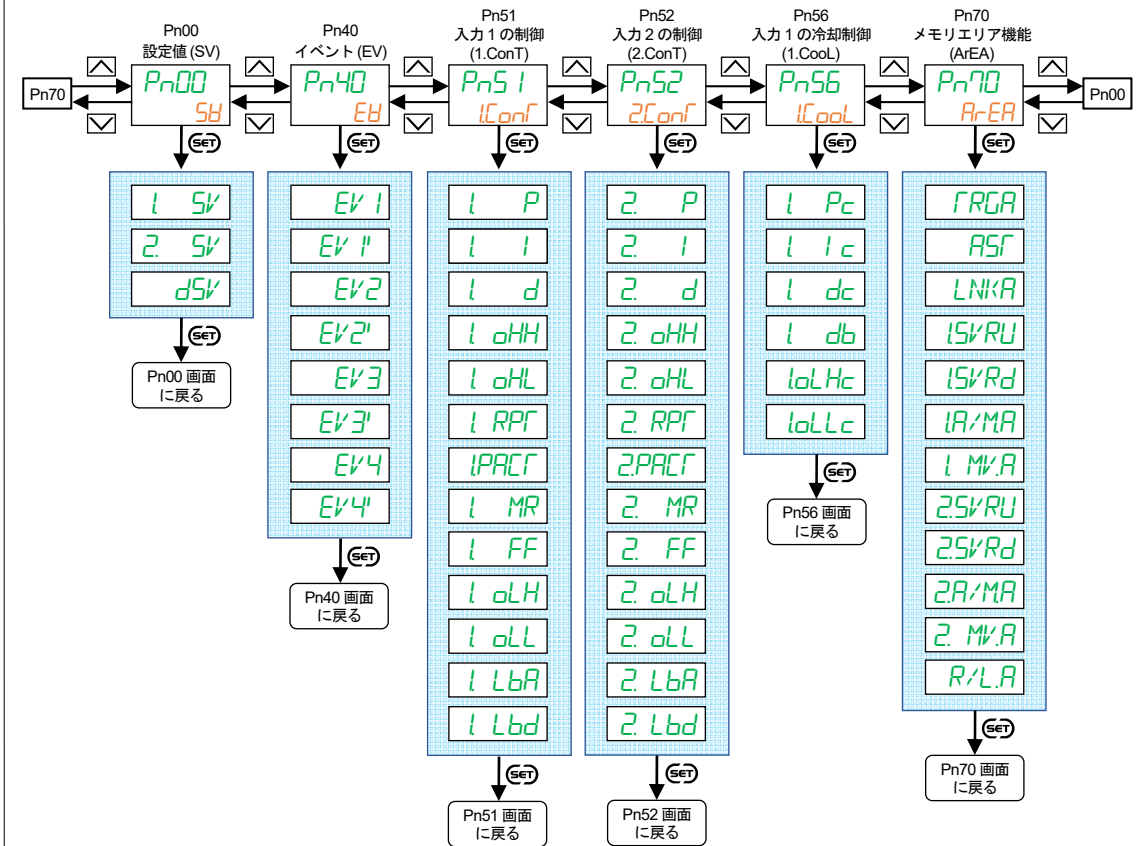
■ C 運転切替モード



■ D 設定ロックモード



■ F パラメータ設定モード



パラメータ設定モードの 内の画面切替操作は (SET) キーを押してください。

¹ BZ400/900 のみ

² モニタモード、パラメータセレクトモードおよび開度調整画面を除く

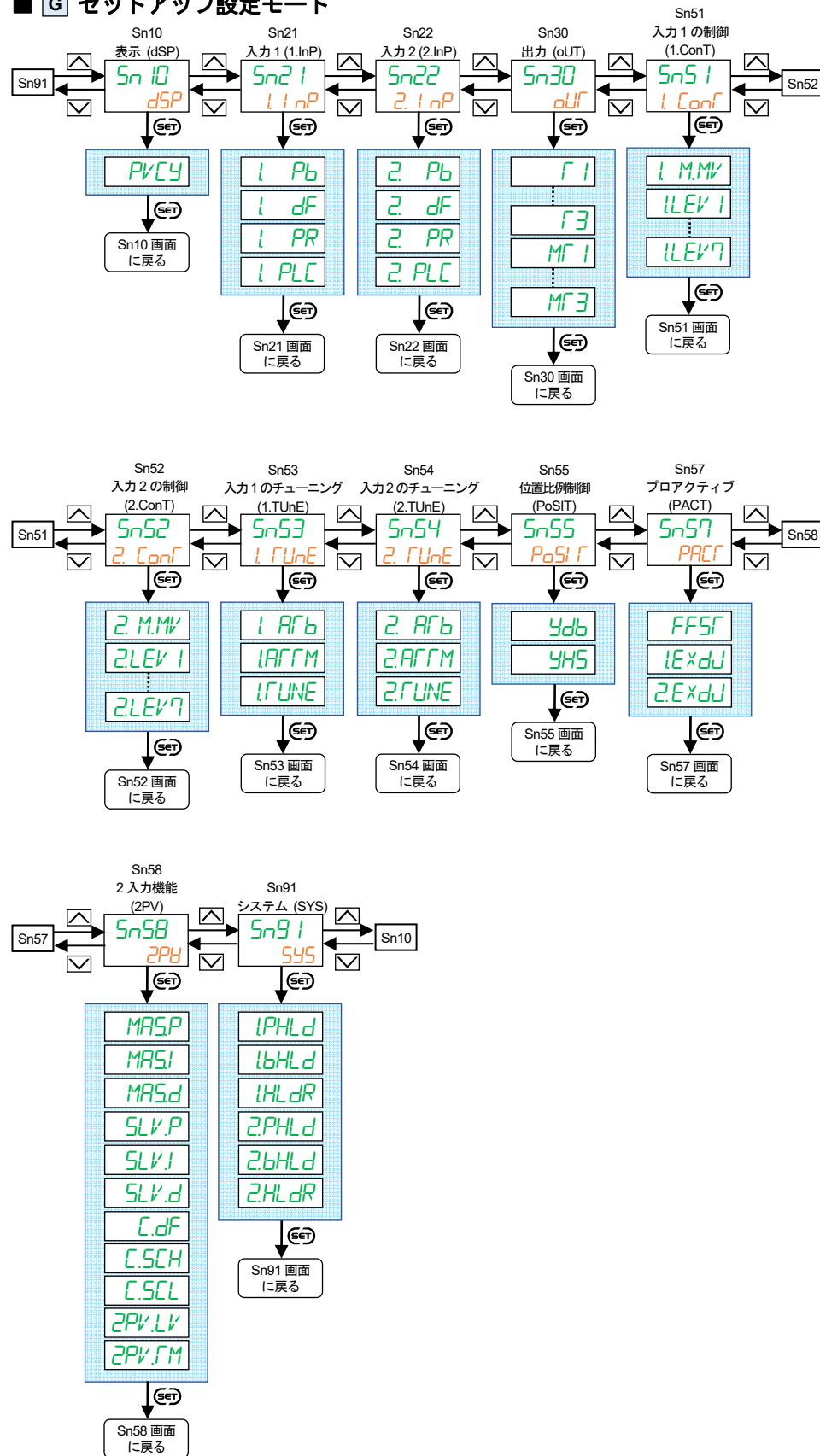
* 設定ロックモードに切り換える場合:
SET キーを長押しすると、一度パラメータ設定モードを表示しますが、そのまま指を離さず押し続けると、設定ロックモードに切り換わります。逆方向の操作の場合、パラメータ設定モードは表示しません。

** BZ110 の場合は、モニタ & SV 設定モードの中にメモリエリア切替画面があります。

凡例 X: X キーを 1 回押す
X (n 秒): X キーを n 秒以上押す
X+Y: X キーと Y キーを両方押す
X+Y (n 秒): X キーと Y キーを n 秒間両方押す

モード切替と表示遷移

■ G セットアップ設定モード



■ H エンジニアリングモード



セットアップ設定モードの [] 内の画面切替操作は [SET] キーを押してください。

エンジニアリングモードの [] 内の画面切替操作は [SET] キーを押してください。

パラメータ一覧

A. モニタ&SV設定モード MONI

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
—	入力1のPV/SVモニタ	PV表示器: 入力1の入力レンジ下限(入力1の入力スパンの5%) ～入力1の入力レンジ上限(入力1の入力スパンの5%) [小数点位置は、小数点位置設定による] SV表示器: 入力1の設定リミッタ下限～入力1の設定リミッタ上限	—	—
—	連携入力1のPV/入力1のSVモニタ	PV表示器: 2入力連携PV切換に依存する。 入力1で制御時: 入力1のPVデータ範囲参照 入力2で制御時: 入力2のPVデータ範囲参照 SV表示器: 入力1の設定リミッタ下限～入力1の設定リミッタ上限	—	—
—	入力2のPV/SVモニタ	PV表示器: 入力2の入力レンジ下限(入力2の入力スパンの5%) ～入力2の入力レンジ上限(入力2の入力スパンの5%) [小数点位置は、小数点位置設定による] SV表示器: 入力2の設定リミッタ下限～入力2の設定リミッタ上限	—	—
—	差温入力1のPV/SVモニタ	PV表示器: -19999～+99999(入力データタイプ[0]場合) または -1999～+9999(入力データタイプ[1]場合) [小数点位置は、小数点位置設定による] SV表示器: -(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による]	—	—
—	入力1のPV/入力2のPV	PV表示器: 入力1のPVデータ範囲参照 SV表示器: 入力2のPVデータ範囲参照	—	—
1 SV	入力1のSV	入力1の設定リミッタ下限～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]	0	—
2 SV	入力2のSV	入力2の設定リミッタ下限～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]	0	—
dSV	差温入力1のSV	-(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—
SVR	リモート設定入力モニタ	入力1の設定リミッタ下限～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]	—	—
1 MV	入力1のMVモニタ加熱	-5.0～+105.0 %	—	—
1 MC	入力1のMVモニタ冷却	-5.0～+105.0 %	—	—
2 MV	入力2のMVモニタ	-5.0～+105.0 %	—	—
EVENT	総合イベント状態	イベント発生時は、以下のキャラクタをSV表示器に表示します。 複数のイベント発生時は、0.5秒ごとにキャラクタを切り換えて表示します。 Ebf: イベント1 LbA1: LBA1 nLdP: 入力2の入力異常上限 Ebf: イベント2 LbA2: LBA2 nLdP: 入力2の入力異常下限 Ebf: イベント3 nLdP: 入力1の入力異常上限 Ebf: イベント4 nLdP: 入力1の入力異常下限	—	—
RRP	メモリエリア運転経過時間モニタ	0時間00分00秒～9時間59分59秒 *、 0時間00分～99時間59分、0分00秒～199分59秒 * * BZ400/900時で、入力データタイプ「0」の場合に表示可能 [時間単位は、ゾーン時間単位設定による]	—	—
1 LR	インターロック解除	oFF: インターロック解除 on: インターロック状態	oFF	—
RRER	メモリエリア運転BZ110の時	1～16	1	—

B. パラメータセレクトモード

ユーザーがパラメータセレクト設定画面に登録した画面を最大16画面表示します。本ガイドでは登録方法は省略します。

C. 運転切換モード

記号	名称	表示またはデータ範囲	出荷値	設定値
R/S	RUN/STOP切換	rUN: RUN(制御開始) SOp: STOP(制御停止)	rUN	—
1 RFL	入力1のAT	oFF: PID制御 on: AT実行(AT終了後、自動的にoFFに戻ります)	oFF	—
2 RFL	入力2のAT	表示と出荷値は、入力1のATと同じ	—	—
1 SFL	入力1のST	oFF: ST不実行 on: 1回実行 * on2: 毎回実行 * ST終了後、自動的にoFFに戻ります。	oFF	—
2 SFL	入力2のST	表示と出荷値は、入力1のSTと同じ	—	—
1 RM	入力1のオートマニュアル切換	RM: オートモード nRM: マニュアルモード	RM	—
2 RM	入力2のオートマニュアル切換	表示と出荷値は、入力1のオートマニュアル切換と同じ	—	—
R/L	リモート/ローカル切換	* 入力2の用途選択で「リモート設定入力」を選択したとき * LoC: ローカルモード rEn: リモートモード * BZ110の場合は、リモート設定入力ありのときに表示します。 * 入力2の用途選択で「カスケード制御」を選択したとき SdL: シングル制御 RS: カスケード制御 * 入力2の用途選択で「2入力連携制御」を選択したとき 1 nP: 入力1 1 nP2: 入力2 * 入力2の用途選択で「2ループ制御/差温制御」を選択したとき 2 nLdP: 2ループ制御 dFF: 差温制御	LoC	—
L/E	制御エリア外部(ローカル)/内部(エクスターナル)切換	LoC: ローカルモード EFL: エクスターナルモード	LoC	—

D. 設定ロックモード (4秒)

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
LoCk	設定データアンロック/ロック切換	oFF: アンロック状態 on: ロック状態	oFF	—
LdCkLV	設定ロックレベル	0: 設定可能 1: 設定不可 00000 ← SV表示器 桁ごとに設定ロックの対象を設定します。 ↑↑↑↑↑ SV設定モード *、パラメータセレクトモード ↑↑↑↑↑ 運転切換モード ↑↑↑↑↑ パラメータ設定モード ↑↑↑↑↑ セットアップ設定モード ↑↑↑↑↑ エンジニアリングモード * SV、インターロック解除、メモリエリア切換(BZ110のみ)	00000	—
ARELk	エリアロック	0: 設定データロック時メモリエリア変更可 1: 設定データロック時メモリエリア変更不可 oFF: 機能 OFF on: 機能 ON	0	—
bLNd	ブラインド機能選択	oFF: 機能 OFF on: 機能 ON	oFF	—
PSLd	パラメータセレクト直接登録	oFF: パラメータセレクト画面 直接登録 OFF on: パラメータセレクト画面 直接登録 ON	oFF	—
PSLd	パラメータセレクト設定	0～303(画面番号) 1～16	0	—

E. メモリエリア切換モード (BZ400/900のみ) AREA

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
RRER	メモリエリア切換	1～16	1	—

F. パラメータ設定モード (2秒)

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 SV	入力1のSV	入力1の設定リミッタ下限～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]	0	—
2 SV	入力2のSV	入力2の設定リミッタ下限～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]	0	—
dSV	差温入力1のSV	-(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—

- で表記している箇所は、BZ400/900 だけで表示されるパラメータです。
- 名称欄に「♣」が表記されているパラメータは、表示条件がそろった場合のみ表示されます。
- 名称欄に「★」が表記されているパラメータは、メモリエリア対応のデータです。

Pn40 [パラメータグループ No. 40 : イベント (EV)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
EV1 : EV4	イベント1設定値 (EV1) イベント1設定値 (EV1) [上側] : イベント4設定値 (EV4) イベント4設定値 (EV4) [上側]	偏差: * 入力1または差温入力に割り付けた場合 -(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) * 入力2に割り付けた場合 -(入力2の入力スパン)～(入力2の入力スパン) * 入力2の用途選択で2入力連携制御を選択した場合 -(連携入力の入力スパン)～(連携入力の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 入力値または設定値: * 入力1に割り付けた場合 入力1の入力レンジ下限～入力1の入力レンジ上限 * 入力2に割り付けた場合 入力2の入力レンジ下限～入力2の入力レンジ上限 * 差温入力に割り付けた場合 -(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) * 入力2の用途選択で2入力連携制御を選択した場合 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] 操作出力値: 50.0	偏差: 入力値、設定値 TCRTD 入力: 10 VIL 入力: 5 % 操作出力値: 50.0	—
EV1 : EV4	イベント1設定値 (EV1) [下側] : イベント4設定値 (EV4) [下側]	偏差: * 入力1または差温入力に割り付けた場合 -(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) * 入力2に割り付けた場合 -(入力2の入力スパン)～(入力2の入力スパン) * 入力2の用途選択で2入力連携制御を選択した場合 -(連携入力の入力スパン)～(連携入力の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 入力値または設定値: * 入力1に割り付けた場合 入力1の入力レンジ下限～入力1の入力レンジ上限 * 入力2に割り付けた場合 入力2の入力レンジ下限～入力2の入力レンジ上限 * 差温入力に割り付けた場合 -(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) * 入力2の用途選択で2入力連携制御を選択した場合 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] 操作出力値: -5.0～+105.0 %	TCRTD 入力: -10 VIL 入力: -入力スパンの 5 %	—

Pn51 [パラメータグループ No. 51 : 入力1の制御 (1.ConT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 P	入力1の比例帯 [加熱側]	TCRTD 入力: 0 (0.0, 0.00)～入力1の入力スパン (単位: °C [°F]) (2入力連携制御時: 0～連携入力の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] VIL 入力: 入力1の入力スパンの 0.0～1000.0 % (2入力連携制御時: 連携入力の入力スパンの 0.0～1000.0 %) 0 (0.0, 0.00): 二位置 (ON/OFF) 動作	TCRTD 入力: 30 VIL 入力: 30	—
1 I	入力1の積分時間 [加熱側]	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: 0～3600.0 秒、0.0～3600.0 秒または 0.00～360.00 秒 0 (0.0, 0.00): PD 動作 位置比例 PID 制御: 1～3600.0 秒、0.1～3600.0 秒または 0.01～360.00 秒 [小数点位置は、積分・微分時間の小数点位置設定による]	240	—
1 d	入力1の微分時間 [加熱側]	0～3600.0 秒、0.0～3600.0 秒または 0.00～360.00 秒 0 (0.0, 0.00): 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る]	PID 制御、加熱冷却 PID 制御: 60 位置比例 PID 制御: 0	—
1 oH	入力1の二位置動作 すきま上側	TCRTD 入力: 0 (0.0, 0.00)～入力1の入力スパン (単位: °C [°F]) (2入力連携制御時: 0～連携入力の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] VIL 入力: 入力1の入力スパンの 0.0～100.0 % (2入力連携制御時: 連携入力の入力スパンの 0.0～100.0 %)	TCRTD 入力: 1 VIL 入力: 0.1	—
1 oHL	入力1の二位置動作 すきま下側	データ範囲と出荷値は、入力1の二位置動作すきま上側と同じ	—	—
1 RPP	入力1の制御応答パラメータ	0: Slow 1: Medium 2: Fast PI、PD 動作時は無効	PID 制御、位置比例 PID 制御: 0 加熱冷却 PID 制御: 2	—
1 PRC	入力1のプロアクティブ強度	0～4 (0: 機能なし)	0	—
1 MR	入力1のマニュアルリセット	-100.0～+100.0 %	0	—
1 FF	入力1のFF量	-100.0～+100.0 %	0.0	—
1 oHL	入力1の出力リミッタ上限 [加熱側]	入力1の出力リミッタ下限 [加熱側]～105.0 %	105.0	—
1 oLL	入力1の出力リミッタ下限 [加熱側]	-5.0 %～入力1の出力リミッタ上限 [加熱側]	-5.0	—
1 LbA	入力1のLBA時間	0～7200 秒 (0: 機能なし)	0 または 480	—
1 Lbd	入力1のLBD	0～入力1の入力スパン (2入力連携制御時: 0～連携入力の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—

Pn52 [パラメータグループ No. 52 : 入力2の制御 (2.ConT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2 P	入力2の比例帯	TCRTD 入力: 0 (0.0, 0.00)～入力2の入力スパン (単位: °C [°F]) [小数点位置は、小数点位置設定による] VIL 入力: 入力2の入力スパンの 0.0～1000.0 % 0 (0.0, 0.00): 二位置 (ON/OFF) 動作	TCRTD 入力: 30 VIL 入力: 30	—
2 I	入力2の積分時間	0～3600.0 秒、0.0～3600.0 秒または 0.00～360.00 秒 0 (0.0, 0.00): 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る]	240	—
2 d	入力2の微分時間	0～3600.0 秒、0.0～3600.0 秒または 0.00～360.00 秒 0 (0.0, 0.00): 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る]	60	—
2 oH	入力2の二位置動作 すきま上側	TCRTD 入力: 0 (0.0, 0.00)～入力2の入力スパン (単位: °C [°F]) [小数点位置は、小数点位置設定による] VIL 入力: 入力2の入力スパンの 0.0～100.0 %	TCRTD 入力: 1 VIL 入力: 0.1	—
2 oHL	入力2の二位置動作 すきま下側	データ範囲と出荷値は、入力2の二位置動作すきま上側と同じ	—	—
2 RPP	入力2の制御応答パラメータ	データ範囲と出荷値は、入力1の制御応答パラメータと同じ	—	—
2 PRC	入力2のプロアクティブ強度	データ範囲と出荷値は、入力1のプロアクティブ強度と同じ	—	—
2 MR	入力2のマニュアルリセット	データ範囲と出荷値は、入力1のマニュアルリセットと同じ	—	—
2 FF	入力2のFF量	データ範囲と出荷値は、入力1のFF量と同じ	—	—
2 oHL	入力2の出力リミッタ上限	入力2の出力リミッタ下限～105.0 %	105.0	—
2 oLL	入力2の出力リミッタ下限	-5.0 %～入力2の出力リミッタ上限	-5.0	—
2 LbA	入力2のLBA時間	データ範囲と出荷値は、入力1のLBA時間と同じ	—	—
2 Lbd	入力2のLBD	0～入力2の入力スパン [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—

この一覧では、アルファベットで省略して記載している名称があります。

Pn55 [パラメータグループ No. 55 : 入力1の冷却制御 (1.Cool)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 P	入力1の比例帯 [冷却側]	TCRTD 入力: 1 (0.1, 0.01)～入力1の入力スパン (単位: °C [°F]) (2入力連携制御時: 1～連携入力の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] VIL 入力: 入力1の入力スパンの 0.1～1000.0 % (2入力連携制御時: 連携入力の入力スパンの 0.1～1000.0 %)	TCRTD 入力: 30 VIL 入力: 30	—
1 I	入力1の積分時間 [冷却側]	データ範囲と出荷値は、入力2の積分時間と同じ	—	—
1 d	入力1の微分時間 [冷却側]	データ範囲は、入力1の微分時間 [加熱側]と同じ	60	—
1 oH	入力1のオーバーラップ/デッドバンド	TCRTD 入力: -(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) (単位: °C [°F]) [2入力連携制御時: -(連携入力の入力スパン)～(連携入力の入力スパン)] [小数点位置は、小数点位置設定による] VIL 入力: 入力1の入力スパンの -100.0～+100.0 % [2入力連携制御時: 連携入力の入力スパンの -100.0～+100.0 %] マイナス (-) 設定でオーバーラップになります。オーバーラップ範囲は比例帯の範囲内となります。	TCRTD 入力: 0 VIL 入力: 0.0	—
1 oHL	入力1の出力リミッタ上限 [冷却側]	入力1の出力リミッタ下限 [冷却側]～105.0 %	105.0	—
1 oLL	入力1の出力リミッタ下限 [冷却側]	-5.0 %～入力1の出力リミッタ上限 [冷却側]	-5.0	—

Pn70 [パラメータグループ No. 70 : メモリエリア機能 (ArEA)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 RCR	エリア切換のトリガ選択	0～63 [複数の選択する場合は、それぞれの値を加算します。] +8: イベント 4 +1: イベント 1 +16: デジタル入力 1 (D1) クローズエッジ +2: イベント 2 +32: デジタル入力 1 (D1) オープンエッジ +4: イベント 3	0	—
1 RS	エリアソーク時間	★ 0時間00分00秒～9時間59分59秒 *、 0時間00分～99時間59分、0分00秒～199分59秒 * * BZ400/900時で、入力データタイプ「0」の場合に設定可能 [時間単位は、ゾーン時間単位設定による]	0.00 (0分00秒)	—
1 LNR	リンク先エリア番号	0～16 (0: 機能なし)	0	—
1 SVR	入力1の設定変換率リミッタ上昇	0～入力1の入力スパン (2入力連携制御時: 0～連携入力の入力スパン) 0: 機能なし [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—
1 SVRd	入力1の設定変換率リミッタ下降	データ範囲と出荷値は、入力1の設定変換率リミッタ上昇と同じ	—	—
1 R/M	入力1のオート/マニュアル切換選択 (エリア)	0: 切換なし 3: マニュアルモード (パンプレス) 1: オートモード (パンプレス) 4: マニュアルモード (パンプ)	0	—
1 MV	入力1の操作出力値 (エリア)	PID 制御、位置比例 PID 制御: -5.0～+105.0 % PID 制御、位置比例 PID 制御: -5.0 加熱冷却 PID 制御: -105.0～+105.0 % 加熱冷却 PID 制御: 0.0	—	—
2 SVR	入力2の設定変換率リミッタ上昇	0～入力2の入力スパン (0: 機能なし) [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—
2 SVRd	入力2の設定変換率リミッタ下降	データ範囲と出荷値は、入力2の設定変換率リミッタ上昇と同じ	—	—
2 R/M	入力2のオート/マニュアル切換選択 (エリア)	データ範囲と出荷値は、入力1のオート/マニュアル切換選択 (エリア)と同じ	—	—
2 MV	入力2の操作出力値 (エリア)	-5.0～+105.0 %	-5.0	—
R/L	リモート/ローカル切換選択 (エリア)	* 入力2の用途選択で「リモート設定入力」を選択したとき 0: 切換なし 1: ローカルモード 2: リモートモード * 入力2の用途選択で「カスケード制御」を選択したとき 0: 切換なし 1: シングル制御 2: カスケード制御 * 入力2の用途選択で「2入力連携制御」を選択したとき 0: 切換なし 1: 入力1 2: 入力2 * 入力2の用途選択で「2ループ制御/差温制御」を選択したとき 0: 切換なし 1: 2ループ制御 2: 差温制御	0	—

G. セットアップ設定モード (SET) + (MODE)

Sn10 [設定グループ No. 10 : 表示 (dSP)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 PRC	表示更新周期	1: 50 ms 3: 150 ms 5: 250 ms 7: 350 ms 9: 450 ms 2: 100 ms 4: 200 ms 6: 300 ms 8: 400 ms 10: 500 ms	1	—

Sn21 [設定グループ No. 21 : 入力1 (1.InP)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 P	入力1のPVバイアス	-(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) [2入力連携制御時: -(連携入力の入力スパン)～(連携入力の入力スパン)] [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—
1 d	入力1のPVデジタルフィルタ	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	0.0	—
1 PR	入力1のPVレシオ	0.500～1.500	1.000	—
1 PLC	入力1のPV低入力カットオフ	入力1の入力スパンの 0.00～25.00 % [2入力連携制御時: 連携入力の入力スパンの 0.00～25.00 %]	0.00	—

Sn22 [設定グループ No. 22 : 入力2 (2.InP)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2 P	入力2のPVバイアス (RS バイアス)	-(入力2の入力スパン)～(入力2の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—
2 d	入力2のPVデジタルフィルタ (RS デジタルフィルタ)	0.0～100.0 秒 (0.0: 機能なし)	0.0	—
2 PR	入力2のPVレシオ (RS レシオ)	入力2のPVレシオ: 0.500～1.500 RS レシオ: 0.001～9.999	1.000	—
2 PLC	入力2のPV低入力カットオフ	入力2の入力スパンの 0.00～25.00 %	0.00	—

Sn30 [設定グループ No. 30 : 出力 (oUT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1	OUT1 比例周期	0.1～100.0 秒 出荷値欄の略称 M 出力: リレー-接点出力 M 出力: 20.0	—	—
2	OUT2 比例周期	データ範囲と出荷値は、OUT1 比例周期と同じ	—	—
3	OUT3 比例周期	0.1～100.0 秒 出荷値欄の略称 V 出力: 電圧パルス出力 V 出力: 20 または 20.0	—	—
1 M	OUT1 比例周期の最低 ON/OFF 時間	0～1000 ms	0	—
2 M	OUT2 比例周期の最低 ON/OFF 時間	データ範囲と出荷値は、OUT1 比例周期の最低 ON/OFF 時間と同じ	—	—
3 M	OUT3 比例周期の最低 ON/OFF 時間	データ範囲と出荷値は、OUT1 比例周期の最低 ON/OFF 時間と同じ	—	—

Sn51 [設定グループ No. 51 : 入力1の制御 (1.ConT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 MV	入力1のマニュアル操作出力値	PID 制御、位置比例 PID 制御: 入力1の出力リミッタ下限 [加熱側]～入力1の出力リミッタ上限 [加熱側] 加熱冷却 PID 制御: -1(入力1の出力リミッタ上限 [冷却側])～+1(入力1の出力リミッタ上限 [加熱側])	PID 制御、位置比例 PID 制御: -5.0 加熱冷却 PID 制御: 0.0	—

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 EFL : 1 EFL7	入力1のレベルPID設定 1～7	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]	—	—

Sn52 [設定グループ No. 52 : 入力2の制御 (2.ConT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2 MV	入力2のマニュアル操作出力値	入力2の出力リミッタ下限～入力2の出力リミッタ上限	-5.0	—
2 EFL : 2 EFL7	入力2のレベルPID設定 1～7	入力2の入力レンジ下限～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]	—	—

Sn53 [設定グループ No. 53 : 入力1のチューニング (1.TUnE)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
1 RFB	入力1のATバイアス	-(入力1の入力スパン)～(入力1の入力スパン) [2入力連携制御時: -(連携入力の入力スパン)～(連携入力の入力スパン)] [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—
1 RFTM	入力1のAT残リ時間モニタ	0時間00分～48時間00分	—	—
1 RFLNE	入力1のATST状態モニタ	0: ATST 終了 -1: 設定変更による中止 -3: タイムアウトによる中止 1: AT 実行中 -2: 入力異常による中止 -4: 定数算出異常による中止 2: ST 実行中	—	—

Sn54 [設定グループ No. 54 : 入力2のチューニング (2.TUnE)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2 RFB	入力2のATバイアス	-(入力2の入力スパン)～(入力2の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による]	0	—
2 RFTM	入力2のAT残リ時間モニタ	0時間00分～48時間00分	—	—
2 RFLNE	入力2のATST状態モニタ	0: ATST 終了 -1: 設定変更による中止 -3: タイムアウトによる中止 1: AT 実行中 -2: 入力異常による中止 -4: 定数算出異常による中止	—	—

Sn55 [設定グループ No. 55 : 位置比例制御 (PoSIT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
d5aP	入力異常時のPV点滅表示	0: 入力異常時点滅する 1: 入力異常時点滅しない	0	
d5sV	入力1のSV表示/非表示	0: 非表示 1: 入力1のSV表示	1	
d5sV	入力2のSV表示/非表示	0: 非表示 1: 入力2のSV表示	1	
d5mV	入力1のMV表示/非表示	0: 非表示 1: 入力1のMV表示 2: メモリエリア運転経過時間表示	1	
d5mV	入力2のMV表示/非表示	0: 非表示 1: 入力2のMV表示 2: メモリエリア運転経過時間表示	1	
d5MoV	モタモード非表示選択	0~31 複数を選択する場合は、それぞれの値を加算します。 0: 非表示なし +1: リモート設定入力値モタ +2: MV モタ +4: 設定禁止 +8: 総合イベント状態 +16: メモリエリア運転経過時間	0	
d5Mod	運転切換モード非表示選択	0~63 複数を選択する場合は、それぞれの値を加算します。 0: 非表示なし +1: RUN/STOP 切換 +2: AT +4: ST +8: オート/マニュアル切換 +16: リモート/ローカル切換 (カスケードモード切換、2入力連携PV 切換、2ループ制御/差温制御喚起切換) +32: 制御エリア内部 (ローカル)/外部 (エクスターナル) 切換	0	

Fn11[ファンクションブロック No. 11 : キー操作 (KEY)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
SET 19	データ確定方式選択	0: SET 方式 1: ダイレクト方式		
FUNC 19	FUNC キー割付	0: 機能なし 1: RUN/STOP 切換 2: AT(入カ1, 2共通) 3: 入カ1のAT 4: 入カ2のAT 5: オート/マニュアル切換(入カ1, 2共通) 6: 入カ1のオート/マニュアル切換 7: 入カ2のオート/マニュアル切換 8: リモート/ローカル切換 (カスケードモード切換, 2入カ連携 PV 切換, 2ループ制御/差速制御切換) 9: 制御エリア内蔵 (ローカル)/外部 (エクスターナル) 切換	1	
FUNC 99	FUNC キー操作選択	0: 1 回押し操作 1: 長押し操作	0	

Fnc21 [ファンクションブロック No. 21 : 入力 1(1.InP)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
INP	入力1の入力種類	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 W5ReW26Re 9: 熱電対 PL1 10: 熱電対 U 11: 熱電対 L 12: 熱電対 PR40-20 13: 測温抵抗体 Pt100 14: 測温抵抗体 JPt100 15: 電流 DC 0~20 mA 16: 電流 DC 4~20 mA 17: 電圧 DC 0~10 V 18: 電圧 DC 0~5 V 19: 電圧 DC 1~5 V 20: 電圧 DC 0~1 V 21: 電圧 DC 10~+1 V 22: 電圧 DC -5~+5 V 23: 電圧 DC 0~100 mV 24: 電圧 DC 0~10 mV	13	
UNIT	入力1の表示単位	0: °C 1: °F		
IPCDP	入力1の小數位位置	0: 小數位なし 1: 小數位以下1桁 2: 小數位以下2桁 3: 小數位以下3桁 4: 小數位以下4桁	0	
IPCSH	入力1の入力レンジ上限	(入力1の入力レンジ下限 + 1digit)~入力1の入力レンジ最大値 [小數位位置は、小數位位置設定による]	100.0	
IPCSL	入力1の入力レンジ下限	入力1の入力レンジ最小値~(入力1の入力レンジ上限 - 1digit) [小數位位置は、小數位位置設定による]	-100.0	
IPSP	入力1の入力異常判別点上限	入力1の入力異常判別点下限 ~入力1の入力レンジ上限 + (入力1の入力スパンの5%) [小數位位置は、小數位位置設定による]		入力1の入力レンジ上限 + (入力1の入力スパンの5%)
IPSL	入力1の入力異常判別点下限	入力1の入力レンジ下限 - (入力1の入力スパンの5%) * ~入力1の入力異常判別点上限 [小數位位置は、小數位位置設定による] * 入力1種類がRTD入力の場合、下限値は約2位相当の値になります。 (Pt100: -245.5℃、409.8℃、JPt100: -237.6℃、395.7℃)		入力1の入力レンジ下限 - (入力1の入力スパンの5%)
ITCUC	入力1の温度補償演算	0: 温度補償演算なし 1: 温度補償演算あり	1	
IGOS	入力1のゲインアウド方向	0: アップスケール 1: ダウンスケール	0	
IGOR	入力1の開閉演算	0: 開閉演算なし 1: 開閉演算あり	0	
INR	入力1の反転入力	0: 反転しない 1: 反転する	0	
INDT	入力データタイプ	0: 演算値桁数5桁、RKC 通信桁数7桁、MODBUS データ (ダブルワード)、PLC 通信データ (ダブルワード) [システムデータはシングルワード] 時間単位表示: BZ400/900: 時/分/秒、時/分、分/秒 BZ110: 時/分、分/秒 1: 演算値桁数4桁、RKC 通信桁数6桁、MODBUS データ (シングルワード)、PLC 通信データ (シングルワード) 時間単位表示: 時/分、分/秒	1	

Fnc22 [ファンクションブロック No. 22 : 入力 2(2.InP)]

区号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2. INP	入力2の入力種類 *	データ範囲は、入力1の入力種類と同じ	BZ110: 17 BZ400/900: オプション3 種類が設定入 力2の場合: 13 上記以外: 17	
2. UNF	入力2の表示単位 *	データ範囲と出荷値は、入力1の表示単位と同じ		
2. PCDP	入力2の小数点位置 *	データ範囲と出荷値は、入力1の小数点位置と同じ		
2. PCSH	入力2の入力レンジ上限 *	TCRTD 入力および VII 入力 (リモート設定入力以外の場合): (入力2の入力レンジ下限 + 1digit) ~ 入力2の入力レンジ最大値 VII 入力 (リモート設定入力の場合): (入力2の入力レンジ下限 + 1digit) ~ 入力1の入力レンジ最大値 [小数点位置は、小数点位置設定による]	100.0	
2. PCSL	入力2の入力レンジ下限 *	TCRTD 入力および VII 入力 (リモート設定入力以外の場合): 入力2の入力レンジ最小値 ~ (入力2の入力レンジ上限 - 1digit) VII 入力 (リモート設定入力の場合): 入力1の入力レンジ最小値 ~ (入力2の入力レンジ上限 - 1digit) [小数点位置は、小数点位置設定による]	BZ110: オプション1 種類がリモー ト設定入力あ りの場合: -100.0 上記以外: 0.0 BZ400/900: オプション3 種類なしの場 合: 0.0 上記以外: -100.0	
2. PCL	入力2の入力異常判断点 上限	入力2の入力異常判断点下限 ~ 入力2の入力レンジ上限 + (入力2の入力スパンの5%) [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 + (入力2の入力 スパンの5%)	

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2. PUN	入カ2の入力異常判断点 下限 ▲	入カ2の入力レンジ下限 - (入カ2の入力スパンの5%) * ～入カ2の入力異常判断点上限 [小数点位置は、小数点位置設定に由来] * 入カ2種別がRTD入力とのとき、下限値は約2.0相対の値になります。 (Pt100: -245.5℃ (-409.8°F), JPt100: -237.6℃ (-395.7°F))	入カ2の入力 レンジ下限 入カ2の入力 スパンの5%)	
2. TFCU	入カ2の温度補償演算 ▲	データ範囲と出荷値は、入カ1の温度補償演算と同じ		
2. b05	入カ2のバートウ方向 ▲	データ範囲と出荷値は、入カ1のバートウ方向と同じ		
2. SGR	入カ2の開平演算 ▲	データ範囲と出荷値は、入カ1の開平演算と同じ		
2. INR	入カ2の反転入力 ▲	データ範囲と出荷値は、入カ1の反転入力と同じ		

Fn23 [ファンクションブロック No. 23 : デジタル入力 (dl)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
d1 : d3	D11 機能選択 D12 機能選択 D13 機能選択	D11 機能選択: 0~21 D12~D13 機能選択: 0~14、21	D11~D16 機能選択: 0	
d4 : d6	D14 機能選択 D15 機能選択 D16 機能選択	0: 機能なし 1: RUN/STOP 切換 2: オート/マニュアル切換 (入力 1、2 共通) 3: 入力 1 のオート/マニュアル切換 4: 入力 2 のオート/マニュアル切換 5: リモート/ローカル切換 (カスケードモード切換、2 入力連携 PV 切換、2 ループ制御/差差制御切換) 6: インターロック解除 7: ホールドリセット (入力 1、2 共通) 8: 入力 1 のホールドリセット 9: 入力 2 のホールドリセット 10: AT (入力 1、2 共通) 11: 入力 1 の AT 12: 入力 2 の AT 13: 設定データアンロック/ロック切換 14: 正動作/逆動作切換 15: エリア切換 (2 点 SET 信号なし) 16: エリア切換 (8 点 SET 信号なし) 17: エリア切換 (8 点 SET 信号あり) 18: エリア切換 (16 点 SET 信号なし) 19: エリア切換 (16 点 SET 信号あり) 20: エリアジャンプ 21: タイマ起動/停止		

d1f1U	U1 調理反転	0: 調理反転なし +1: RUN/STOP 切換 +2: オート/マニュアル切換 +4: リモート/ローカル切換 (カスケードモード切換、2入力選擇PV切換、2ループ制御/差溫制御切換) +8: 設定データアンロック/ロック切換 +16: 正動作/逆動作切換 +32: タイマ	複数の選択する場合は、それぞれの値を加算します。 0
d1f1M	エリア切換時間 (SET 信号なし)	1~5 秒	2
d1f1I	D11 イベントタイマ対象 選択	0: イベント1~4 のタイマ 1: イベント1 のタイマ 2: イベント2 のタイマ	3: イベント3 のタイマ 4: イベント4 のタイマ 0
d1f12	D12 イベントタイマ対象 選択	データ範囲と出荷値は、D11 イベントタイマ対象選択と同じ	
d1f13	D13 イベントタイマ対象 選択	データ範囲と出荷値は、D11 イベントタイマ対象選択と同じ	
d1f14	D14 イベントタイマ対象 選択	データ範囲と出荷値は、D11 イベントタイマ対象選択と同じ	
d1f15	D15 イベントタイマ対象 選択	データ範囲と出荷値は、D11 イベントタイマ対象選択と同じ	
d1f16	D16 イベントタイマ対象 選択	データ範囲と出荷値は、D11 イベントタイマ対象選択と同じ	

F_n30 [ファンクションブロック No. 30 : 出力 (oUT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
0SL1	OUT1 機能選択	0: 割付なし 1: 入力1の制御出力(加熱側) または (閉側) 2: 入力1の制御出力(冷却側) または (閉側) 3: 入力2の制御出力 4: 伝送出力 5: 論理演算出力(イベント、LBA、入力異常) 6: RUN 状態出力 7: 入力1のマニュアルモード状態出力 8: 入力2のマニュアルモード状態出力 9: リモートモード状態出力 (カスケード制御状態出力、差温制御状態出力、2入力連携制御の入力2状態出力) 10: 入力1のAT 状態出力 11: 入力2のAT 状態出力 12: 入力1の設定値変化中に出力 13: 入力2の設定値変化中に出力 14: 通信監視結果の出力 15: FAIL 出力(非励磁固定)	出力1種類 なしの場合: 0 上記以外: 1	
0SL2	OUT2 機能選択	データ範囲は、OUT1 機能選択と同じ	BZ110: 0 BZ400/900: オプション3 種類が測定入 力2の場合: 0 上記以外: 3	
0SL3	OUT3 機能選択	データ範囲は、OUT1 機能選択と同じ	出力3が選択 されている場 合: 4 上記以外: 0	
0LG1	OUT1 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: 設定禁止 +32: 設定禁止 +64: LBA1 +128: 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	0	
0LG2	OUT2 論理演算選択	データ範囲と出荷値は、OUT1 論理演算選択と同じ		
0LG3	OUT3 論理演算選択	データ範囲と出荷値は、OUT1 論理演算選択と同じ		
EXC	励磁/非励磁選択	0~127 0: すべて励磁 +1: OUT1 非励磁 +2: OUT2 非励磁 +4: OUT3 非励磁 +8: DO1 非励磁 +16: DO2 非励磁 +32: DO3 非励磁 +64: DO4 非励磁	0	
IL5	インターロック選択	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: 設定禁止 +32: 設定禁止 +64: LBA1 +128: 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	0	

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
55	STOP 時の出力動作	0~7 複数の選択する場合は、それぞれの値を加算します。 0: OFF +1: 論理演算出力 動作継続 +2: 伝送出力 動作継続 +4: 計器状態出力 動作継続	0	
56	ユニバーサル出力の種類 選択 (OUT3)	0: 電圧バルス出力 1: 電流出力 (DC 4~20 mA) 2: 電流出力 (DC 0~20 mA)	1	

Fn31[ファンクションブロック No. 31 : 伝送出力 1(Ao1)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
Ro	伝送出力1種類	0: 伝送出力なし 1: 入力1のPV 2: 入力1のローカルSV値 3: 入力1のSVモニタ値 4: 入力1の偏差値 5: 入力1の操作出力値 [加熱側] 6: 入力1の操作出力値 [冷却側] 7: 入力2のPV 8: 入力2のローカルSV値 9: 入力2のSVモニタ値 10: 入力2の偏差値 11: 入力2の操作出力値 12: リモート設定入力値 13: 設定禁止 14: 設定禁止 15: 差温入力のPV	0	
PHS1	伝送出力1スケール上限	伝送出力なし、入力1の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~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: -(入力1の入力スパン)~+(入力1の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 入力2の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の偏差値: -(入力2の入力スパン)~+(入力2の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による] 操作出力値: -5.0~+105.0 % 差温入力のPV: -(入力1の入力スパン)~+(入力1の入力スパン) [小数点位置は、小数点位置設定による]	伝送出力なし、入力1の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の入力レンジ上限 2入力の連携: [連携入力の入力レンジ上限] 入力1の偏差値: -(入力1の入力スパン) 入力2のPV、入力2のローカルSV値、入力2のSVモニタ値: 入力2の入力レンジ上限 入力2の偏差値: +(入力2の入力スパン) 操作出力値: 100.0 差温入力のPV: 100	
RLS1	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の入力スパン) ●入力2の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の入力スパン) ●操作出力値: 0.0 ●差温入力のPV: -100		

F_n32 [ファンクションブロック No. 32 : 伝送出力 2(Ao2)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
R02	伝送出力 2 種類	データ範囲は、伝送出力 1 種類と同じ	0	
R152	伝送出力 2 スケール上限	データ範囲と出荷値は、伝送出力 1 スケール上限と同じ		
R152	伝送出力 2 スケール下限	データ範囲と出荷値は、伝送出力 1 スケール下限と同じ		

F_n33 [ファンクションブロック No. 33 : 伝送出力 3(Ao3)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
R03	伝送出力3種類	データ範囲は、伝送出力1種類と同じ	1	
R153	伝送出力3スケール上限	データ範囲と出荷値は、伝送出力1スケール上限と同じ		
R153	伝送出力3スケール下限	データ範囲と出荷値は、伝送出力1スケール下限と同じ		

F734 [ファンクションブロック No. 34 : デジタル出力 (do)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
doSL2	DO1 機能選択	※ 割付なし 1: 論理演算出力 (イベント、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 (カスケード制御状態出力、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AT 状態出力 7: 入力2のAT 状態出力 8: 入力1の設定値変化中出力 9: 入力2の設定値変化中出力 10: 通信監視結果の出力 11: FAIL 出力 (非助磁固定)	BZ110: デジタル出力 あり: 1 デジタル出力 なし: 0 BZ400/900: 1	
doSL2	DO2 機能選択	※ データ範囲は、DO1 機能選択と同じ	BZ110: デジタル出力 2点: 1 上記以外: 0 BZ400/900: デジタル出力 1点: 0 上記以外: 1	
doSL3	DO3 機能選択	※ データ範囲は、DO1 機能選択と同じ	デジタル出力 1点: 0 上記以外: 1	
doSL4	DO4 機能選択	※ データ範囲は、DO1 機能選択と同じ	上記以外: 1	
doSL5	DO1 論理演算選択	※ 0~4095 複数の選択する場合は、それぞれの値を加算します。 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: 設定禁止 +32: 設定禁止 +64: LBA1 +128: 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	BZ110: デジタル出力 あり: 1 デジタル出力 なし: 0 BZ400/900: 1	
doSL6	DO2 論理演算選択	※ データ範囲は、DO1 論理演算選択と同じ	BZ110:	

				デジタル出力 2点: 2 上記以外: 0 BZ400/900: デジタル出力 1点: 0 上記以外: 2
dolG3	DO3 論理演算選択	⬢	データ範囲は、DO1 論理演算選択と同じ	デジタル出力 1点: 0 上記以外: 4
dolG4	DO4 論理演算選択	⬢	データ範囲は、DO1 論理演算選択と同じ	デジタル出力 1点: 0 上記以外: 8
dolF1	DO1 論理演算種類	⬢	0: 標準の論理演算 (論理演算選択を使用した OR 演算) 1: 演算 1 [(A AND B) OR (C AND D)] 2: 演算 2 [(A OR B) AND (C OR D)] 3: 演算 3 [A OR B OR C OR D] 4: 演算 4 [A AND B AND C AND D]	0

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
dof.f2	DO2 論理演算種類	データ範囲と出荷値は、DO1 論理演算種類と同じ		
dof.f3	DO3 論理演算種類	データ範囲と出荷値は、DO1 論理演算種類と同じ		
dof.f4	DO4 論理演算種類	データ範囲と出荷値は、DO1 論理演算種類と同じ		
dof.lf1	DO1 演算入力 A	0: 常に OFF 1: 常に ON 2: イント 1 3: イント 2 4: イント 3	5: イント 4 10: 入力 1 の入力異常上限 11: 入力 1 の入力異常下限 12: 入力 2 の入力異常上限 13: 入力 2 の入力異常下限	0
dof.lb	DO1 演算入力 B	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.lc	DO1 演算入力 C	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.ld	DO1 演算入力 D	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.2f1	DO2 演算入力 A	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.2f2	DO2 演算入力 B	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.2f3	DO2 演算入力 C	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.2f4	DO2 演算入力 D	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.3f1	DO3 演算入力 A	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.3f2	DO3 演算入力 B	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.3f3	DO3 演算入力 C	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.3f4	DO3 演算入力 D	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.4f1	DO4 演算入力 A	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.4f2	DO4 演算入力 B	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.4f3	DO4 演算入力 C	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		
dof.4f4	DO4 演算入力 D	データ範囲と出荷値は、DO1 演算入力 A と同じ		

Fn41 [ファンクションブロック No. 41 : イベント 1 (EV1)]

記号	名称	データ範囲			出荷値	設定値
EVPR	イベント1割付	1: 入力1用	2: 入力2用	3: 差差入力用	1	
ES	イベント1種類	0: イベント機能なし 1: 上限偏差 ^{1, a} 2: 下限偏差 ^{1, a} 3: 上下限偏差 ^{1, a} 4: 範囲内偏差 ^{1, a} 5: 上下限偏差 ^{1, a, b} 6: 範囲内偏差 ^{1, a, b} 7: 上限定設定 ¹ 8: 下限定設定 ¹ 9: 上限定入力値 ^b 10: 下限定入力値 ^b 11: 上限定偏差 ^{2, a} 12: 下限定偏差 ^{2, a} 13: 上下限偏差 ^{2, a} 14: 範囲内偏差 ^{2, 3, a} 15: 上下限偏差 ^{2, 3, a} 16: 範囲内偏差 ^{2, 3} 17: 上限定設定 ² 18: 下限定設定 ² 19: 上限定操作出力値 [加熱側] ^{b, c} 20: 下限定操作出力値 [加熱側] ^{b, c} 21: 上限定操作出力値 [冷却側] ^{b, c} 22: 下限定操作出力値 [冷却側] ^{b, c} 23: 上下限入力値 ^{3, b} 24: 範囲内入力値 ^{3, b} 25: タイマ 1 SV モニタ値使用 2 ローカル SV 値使用 3 上限・下限個別設定 a 待機および再待機動作の選択が可能です。 b 待機動作の選択が可能です。 c 位置比例 PID 制御かつ FBR 入力ありの場合に、FBR 入力になります。				
EHo	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			0	
EH	イベント1動作すま	偏差、入力値、設定値: ●イベント割付が入力1 または差差入力するとき 0→入力1 の入力スパン (2入力連携制御時: 0→連携入力のカススパン) ●イベント割付が入力2 のとき 0→入力2 の入力スパン [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 入カ2 V/I 入カ 入力スパンの0.2% 操作出力値: 0.2	
EVF	イベント1ON タイマ	0.0~999.9 秒/0~9999 秒/0~9999 分 [時間単位はイベントタイマ時間単位設定による]			0.0	
EVof	イベント1OFF タイマ	0.0~999.9 秒/0~9999 秒/0~9999 分 [時間単位はイベントタイマ時間単位設定による]			0.0	
EVFU	イベント1タイマ時間単位	0: 0.1 秒	1: 1 秒	2: 1 分	0	

Fn42 [ファンクションブロック No. 42 : イベント 2(EV2)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
EV12	イベント 2 割付	データ範囲と出荷値は、イベント 1 割付と同じ		
ES2	イベント 2 種類	データ範囲と出荷値は、イベント 1 種類と同じ		
EH22	イベント 2 待機動作	データ範囲と出荷値は、イベント 1 待機動作と同じ		
EH2	イベント 2 動作すきま	データ範囲と出荷値は、イベント 1 動作すきまと同じ		
EV12	イベント 2 ON タイマ	データ範囲と出荷値は、イベント 1 ON タイマと同じ		
EOFF2	イベント 2 OFF タイマ	データ範囲と出荷値は、イベント 1 OFF タイマと同じ		
EV12	イベント 2 タイム間隔単位	データ範囲と出荷値は、イベント 1 タイム時間単位と同じ		

Fn43 [ファンクションブロック No. 43 : イベント 3 (EV3)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
EV03	イベント3割付	データ範囲と出荷値は、イベント1割付と同じ		
EV3	イベント3種類	データ範囲と出荷値は、イベント1種類と同じ		
EV03	イベント3待機動作	データ範囲と出荷値は、イベント1待機動作と同じ		
EV3	イベント3動作すきま	データ範囲と出荷値は、イベント1動作すきまと同じ		
EV3	イベント3 ON タイマ	データ範囲と出荷値は、イベント1 ON タイマと同じ		
EV03	イベント3 OFF タイマ	データ範囲と出荷値は、イベント1 OFF タイマと同じ		
EV03	イベント3タイマ時間単位	データ範囲と出荷値は、イベント1タイマ時間単位と同じ		

Fn44 [ファンクションブロック No. 44 : イベント 4(EV4)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
EV ₀₄	イベント4割付 	データ範囲と出荷値は、イベント1割付と同じ		
ES ₄	イベント4種類	データ範囲と出荷値は、イベント1種類と同じ		
EH ₀₄	イベント4待機動作	データ範囲と出荷値は、イベント1待機動作と同じ		
EH ₄	イベント4動作すきま	データ範囲と出荷値は、イベント1動作すきまと同じ		
EV ₁₄	イベント4ONタイマ	データ範囲と出荷値は、イベント1ONタイマと同じ		
EO ₀₄	イベント4OFFタイマ	データ範囲と出荷値は、イベント1OFFタイマと同じ		
EP ₁₄	イベント4タイマ時間単位	データ範囲と出荷値は、イベント1タイマ時間単位と同じ		

Fn50 [ファンクションブロック No. 50 : 制御 (ConT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
Pd	ホット/コールドスタート	0: ホットスタート 1 2: コールドスタート 3: STOP スタート	0	
M/F5	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・パンプスレ機能) 1: マニュアル操作出力値	0	
R/R1	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 * カスケードモード切換、2ループ制御/差差制時切換含む	1	
I ddP	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	0	
S/S	ST 起動条件	0: 電源 ON 時、STOP→RUN 切換時、または SV 変更時 1: 電源 ON 時、または STOP→RUN 切換時 2: SV 変更時	0	

Fr51 [ファンクションブロック No. 51：入力 1 の制御 (1.ConT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
I. oS	入力 1 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) 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] 5: プリリアント II 位置比例 PID 制御 (逆動作) 6: プリリアント II 位置比例 PID 制御 (正動作) カスケード制御の場合は、0 または 1 のみ選択できます。	1	
I. oRU	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	
I. oRD	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	
I. RoUE	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	
I. RLNE	入力 1 の入力異常時動作下限	データ範囲と出荷値は、入力 1 の入力異常時動作上限と同じ		
I. PSM	入力 1 の入力異常時操作出力値	PID 制御、位置比例 PID 制御: -5.0～+105.0 % 加熱冷却 PID 制御: -105.0～+105.0 %	PID 制御、位置比例 PID 制御: -5.0 加熱冷却 PID 制御: 0.0	
I. RMY	入力 1 の STOP 時操作出力値 [加熱側]	-5.0～+105.0 %	-5.0	
I. PdR	入力 1 のスタート判断点	0～入力 1 の入カスバン [2 入力連携制御時: 0～連携入力の入カスバン] 0: ホット/コールドスタートの動作に従う [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力 1 の入カスバンの 3 % 2 入力連携: 連携入力の入カスバンの 3 %	
ILPI d	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: SV による切換 (レベル PID 動作) 2: PV による切換 (レベル PID 動作)	0	
I. LHS	入力 1 のレベル PID 動作すきま	0～入力 1 の入カスバン [2 入力連携制御時: 0～連携入力の入カスバン] [小数点位置は、小数点位置設定による]	TCRTD 入力 2 V/I 入力: 入力 1 の入カスバンの 0.2 % 2 入力連携: 連携入力の入カスバンの 0.2 %	

Fr52 [ファンクションブロック No. 52：入力 2 の制御 (2.ConT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2. oS	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)	1	
2. oRU	入力 2 の出力変化率リミッタ上昇	データ範囲と出荷値は、入力 1 の出力変化率リミッタ上昇と同じ		
2. oRD	入力 2 の出力変化率リミッタ下降	データ範囲と出荷値は、入力 1 の出力変化率リミッタ下降と同じ		
2. RoUE	入力 2 の入力異常時動作上限	データ範囲と出荷値は、入力 1 の入力異常時動作上限と同じ		
2. RLNE	入力 2 の入力異常時動作下限	データ範囲と出荷値は、入力 2 の入力異常時動作上限と同じ		
2. PSM	入力 2 の入力異常時操作出力値	-5.0～+105.0 %	-5.0	
2. RMY	入力 2 の STOP 時操作出力値	-5.0～+105.0 %	-5.0	
2. PdR	入力 2 のスタート判断点	0～入力 2 の入カスバン 0: ホット/コールドスタートの動作に従う [小数点位置は、小数点位置設定による]	入力 2 の入カスバンの 3 %	
2. LPI d	入力 2 のレベル PID 動作選択	データ範囲と出荷値は、入力 1 のレベル PID 動作選択と同じ		
2. LHS	入力 2 のレベル PID 動作すきま	0～入力 2 の入カスバン [小数点位置は、小数点位置設定による]	TCRTD 入力 2 V/I 入力: 入力 2 の入カスバンの 0.2 %	

Fr55 [ファンクションブロック No. 55：位置比例制御 (PoSIT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
5bR	FBR 入力断線時の動作	0: STOP 時のハルプ動作設定に従う 1: 制御動作継続	0	
PoS	開度調整	Adj: 調整終了 oPen: 開 (オープン) 側調整中 LoSc: 閉 (クローズ) 側調整中 Err: 調整エラー シフトキーを 5 秒間押すと、自動的に開度調整を開始します。	Adj	
MoF	コントロールモータ時間	5～1000 秒	10	
oLR	積算出力リミッタ	コントロールモータ時間の 0.0～200.0 % (0.0: 機能なし)	150.0	
VR	STOP 時のレベル動作	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	
YRSO	開度出力保持機能	0: 無効 1: 有効	0	

Fr56 [ファンクションブロック No. 56：入力 1 の冷却制御 (1.CoolL)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
I. oRLc	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	
I. oRLdc	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	
I. RMYc	入力 1 の STOP 時操作出力値 [冷却側]	-5.0～+105.0 %	-5.0	
LJS	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	
oLPR	オーバーラップ/デッドバンド基準点	0.0～1.0	0.0	

Fr57 [ファンクションブロック No. 57：プロアクティブ (PACT)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
bTMSp	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	

Fr58 [ファンクションブロック No. 58：2 入力機能 (2PV)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2PV	入力 2 の用途選択	BZ110: 0～1 BZ400/900: 0～6 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 4: カスケード制御 (スレーブシングル ↔ カスケード)* 5: カスケード制御 (マスターシングル ↔ カスケード)* 6: 入力回路異常警報 * 加熱冷却 PID 制御および位置比例 PID 制御の場合は選択不可。	BZ110: 1 BZ400/900: リモート設定入力を指定した場合: 1 測定入力 2 を指定した場合: 2	
HRSL	カスケード AT モード (マスター側)	0: 簡易調整モード (AT 1 回) 1: 負荷率調整モード (AT 2 回)	TCRTD 入力 0 V/I 入力: 1	
SLVLR	カスケード AT モード (スレーブ側)	0: 簡易調整モード (AT 1 回) 1: 負荷率調整モード (AT 2 回)	TCRTD 入力 0 V/I 入力: 1	
2PVTC	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、DI、通信)	0	
I. LR	入力回路異常警報設定値	0～入力 1 の入カスバン (0: 機能なし) [小数点位置は、小数点位置設定による]	TCRTD 入力 10 V/I 入力: 入力 1 の入カスバンの 5 %	

Fr60 [ファンクションブロック No. 60：通信 (SCI)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
CMPS	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)	1	
Rdd	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	
bPS	通信速度	0: 2400 bps 3: 19200 bps 1: 4800 bps 4: 38400 bps 2: 9600 bps 5: 57600 bps	3	
bIF	データビット構成	0～11 (データビット構成表参照)	0	
IN	インターバル時間	0～250 ms	10	
CMR	通信応答モニタ	0～110F 一位の桁: 0: 通信応答正常 4: フレームエラー 1: オーバーランエラー 8: 受信バッファオーバーフロー 2: パリティエラー 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	—	

Fr62 [ファンクションブロック No. 62：PLC 通信 (MAP)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
MPREG	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	
MPSRH	レジスタ開始番号 (上位 4 ビット)	0～15	0	
MP SRL	レジスタ開始番号 (下位 16 ビット)	0～65535	1000	
MPMod	モニタ項目レジスタバイアス	12～65535	12	
MPStb	設定項目レジスタバイアス	0～65535	0	
MP LFM	計器リンク認識時間	0～255 秒	5	
MP LMo	PLC 応答待ち時間	0～3000 ms	255	
MP SFM	PLC 通信開始時間	1～255 秒	5	
MP SLb	スレーブレジスタバイアス	0～65535	80	
MPMRd	計器認識台数	0～30	8	

Fr70 [ファンクションブロック No. 70：メモリエリア機能 (ArEA)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
SVRR	設定変化率リミッタ単位時間	1～3600 秒	60	
Scp	ソーク時間単位	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 入力データタイプ 「0」の場合: 0～2 入力データタイプ 「1」の場合: 0～1	1	

Fr71 [ファンクションブロック No. 71：入力 1 の設定リミッタ (1.SVL)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
I. SLH	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 入力連携制御時: [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	
I. SLL	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 入力連携制御時: [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	

Fr72 [ファンクションブロック No. 72：入力 2 の設定リミッタ (2.SVL)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
2. SLH	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	
2. SLL	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	

Fr91 [ファンクションブロック No. 91：システム (SYS)]

記号	名称	データ範囲	出荷値	設定値
dEF	初期化	1225: 初期化実行 (初期化実行後、自動的に 0 に戻ります) 上記以外: 設定値保持	0	
WR	積算稼働時間	0～65535 時間	—	
TCU	周囲温度ピークホールドモニタ	-120～+120 °C	—	
ROM	ROM バージョン表示	搭載している ROM バージョンを表示	—	
bZ900	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左右スクロールが可能)	—	
00000	計器番号モニタ	計器番号を表示	—	

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
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
6	7	なし	1
7	7	なし	2
8	7	偶数	1
9	7	偶数	2
10	7	奇数	1
11	7	奇数	2

■: MODBUS 時は設定不可

MEMO

