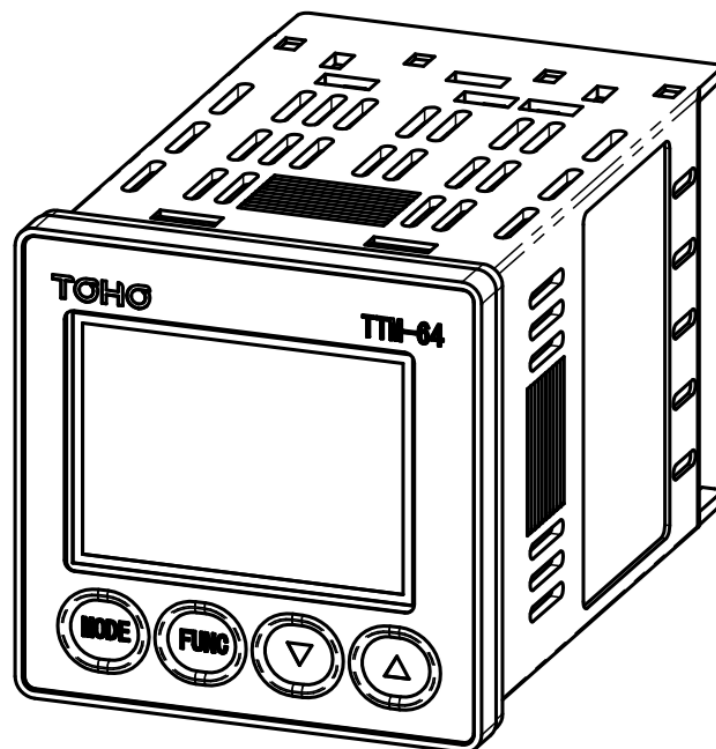


## デジタル指示調節計

T T M - 6 4

通信マニュアル

---



## はじめに

この度はTTM-60シリーズ（以降は本器と呼びます）をご購入頂きまして誠にありがとうございます。  
本製品をご使用になる前に、本書を良くお読み頂き、内容をご理解した上でのご使用をお願い致します。  
尚、本書は大切に保管をして頂き必要な時にご活用下さい。

## ご使用前に

### ◆本書の内容について

本書はTTM-64シリーズの通信に関するマニュアルです。

### ◆通信がご使用いただける条件

本器の通信機能は、オプション指定となっております。購入時に通信オプション（RS-485）をご指定いただくことが必要です。

# 目次

第1章 概要	1
第2章 通信機能の役割	1
第3章 通信パラメータの設定	1
第4章 通信手順	3
第5章 動作説明	4
5. 1. 通信プロトコル説明	4
5. 1. 1. TOHOプロトコル	4
5. 1. 2. Modbusプロトコル	6
5. 1. 3. Modbusアドレス割当機能	12
5. 1. 4. ASCIIコード表	13
5. 2. 書き込み要求に対する動作	13
5. 3. 通信途絶時の動作	13
第6章 レジスタ一覧	14
6. 1. 入力レジスタ	15
6. 2. Modbusアドレス割当	21
6. 3. S-1 キー設定	21
6. 4. S-2 表示設定	22
6. 5. S-3 入力設定	23
6. 6. S-4 DI設定	24
6. 7. S-5 CT設定	26
6. 8. S-6 出力割当設定	26
6. 9. S-7 SV設定	29
6. 10. S-8 操作量設定	29
6. 11. S-9 制御設定	32
6. 12. S-A アドバンスト設定	34
6. 13. S-B チューニング設定	36
6. 14. S-C フェイルセーフ設定	37
6. 15. S-D イベント設定	39
6. 16. S-E タイマ設定	49
6. 17. S-F 通信設定	52
6. 18. S-G 制御ブロック割当設定	54
6. 19. S-H 論理式設定	55
6. 20. S-I 優先画面設定	59
6. 21. S-J Modbusアドレス割当設定	60
6. 22. S-K バンク割当設定	61
6. 23. S-L バンク設定	61
6. 24. S-M バンク自動切替設定	61
6. 25. S-N プログラム機能設定	62
6. 26. S-O プログラム設定	62
6. 27. S-Q メンテナンス情報	62
6. 28. その他	63
6. 29. 画面割当表	64

## 第1章. 概要

本書は上位機器と本器を通信で接続し、上位機器から本器へ読み出し／書き込み要求を行うシステムを設計する際の参考資料としてご活用ください。

## 第2章. 通信機能の役割

本器の通信機能は、クライアント／サーバー方式のサーバー（上位機器（クライアント）からの要求に対して応答を行う）として機能します。またマスタとなる本器1台に同期してスレーブに指定した本器が動作する制御連携機能<sup>※</sup>も、通信機能を用いて構築します。

※ユーザーズマニュアル（4G-9557）参照

## 第3章. 通信パラメータの設定

通信の設定は、パラメータ設定画面にあるS-F 通信設定 (S-F-\* CoM) にて行います。SET選択画面にて、オプションのRS-485通信1の設定を行う場合はS-F-1、RS-485通信2の設定を行う場合はS-F-2を選択してください。

No.	キャラクタ	名称	説明	
1	S-F-* CoM	SET選択		
2	C*PRF	連携機能	設定範囲	初期値
			OFF	OFF
			M	
			S	
3	C*PrL	通信プロトコル	設定範囲	初期値
			0	1
			1	
			2	
			3	
4	C*CoM	通信パラメータ	設定範囲：①②③④	初期値
			①BCC	8N2
			N***	
			B***	
			②データ長	
			*7**	
			*8**	
			③パリティ	
			**N*	
			**O*	
			**E*	
			④ストップビット	
			***1	
			***2	
5	C*bPS	通信速度	設定範囲	初期値
			2.4	9.6
			4.8	
			9.6	
			19.2	
			38.4	

パラメータ説明：①BCCはTOHOプロトコル用の設定です。  
②データ長の7bitはModbusプロトコル(RTUモード)では設定不可です。

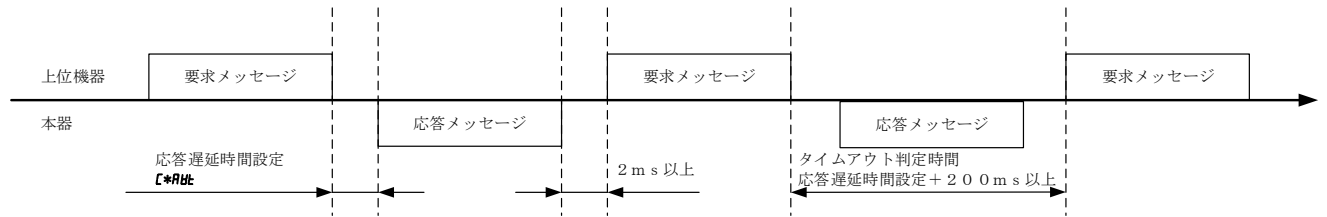
No.	キャラクタ	名称	説明								
6	<b>[*Adr</b>	通信アドレス	設定範囲：1～247[局] 初期値：1  補足：TOHOプロトコルはアドレス部が2桁のため99以下の値を指定してください								
7	<b>[*Abt</b>	通信遅延時間	設定範囲：0～30000[mS] 初期値：5								
8	<b>[*Ad</b>	アクセス制限	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">設定範囲</th> <th>初期値</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>R</td> <td>書き込み禁止</td> <td rowspan="2">RW</td> </tr> <tr> <td>RW</td> <td>書き込み可</td> </tr> </tbody> </table>	設定範囲		初期値	R	書き込み禁止	RW	RW	書き込み可
設定範囲		初期値									
R	書き込み禁止	RW									
RW	書き込み可										
9	<b>[*SRU</b>	データ記憶動作	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">設定範囲</th> <th>初期値</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>OFF</td> <td>記憶要求レジスタへの要求で記憶</td> <td rowspan="2">OFF</td> </tr> <tr> <td>ON</td> <td>Write要求で記憶</td> </tr> </tbody> </table>	設定範囲		初期値	OFF	記憶要求レジスタへの要求で記憶	OFF	ON	Write要求で記憶
設定範囲		初期値									
OFF	記憶要求レジスタへの要求で記憶	OFF									
ON	Write要求で記憶										
10	<b>[*rdr</b>	連続データリセット	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">設定範囲</th> <th>初期値</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>OFF</td> <td>リセットしない</td> <td rowspan="2">OFF</td> </tr> <tr> <td>ON</td> <td>リセットする</td> </tr> </tbody> </table>	設定範囲		初期値	OFF	リセットしない	OFF	ON	リセットする
設定範囲		初期値									
OFF	リセットしない	OFF									
ON	リセットする										
11	<b>[*Con<sup>※1</sup></b>	接続台数	設定範囲：1～10[台] 初期値：1								
12	<b>[*CoE<sup>※2</sup></b>	異常判定台数	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">設定範囲</th> <th>初期値</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>1台</td> <td rowspan="2">ALL</td> </tr> <tr> <td>ALL</td> <td>全台数</td> </tr> </tbody> </table>	設定範囲		初期値	1	1台	ALL	ALL	全台数
設定範囲		初期値									
1	1台	ALL									
ALL	全台数										
13	<b>[*t<sub>0</sub><sup>※3</sup></b>	T. O. 判定時間	設定範囲：0.1～60.0[Sec] 初期値：0.5								
14	<b>[*CEr</b>	通信異常判定時間	設定範囲：0～60[Min] 初期値：0  パラメータ説明：0分に設定すると異常を検出しません。								
15	<b>[*non</b>	通信モータ	説明：異常判定までの残り時間を表示します。								

※1, 2：動作はユーザーズマニュアル(4G-9557)参照

※3：本書では説明されません。本設定についてはユーザーズマニュアル(4G-9557)を参照してください。

## 第4章. 通信手順

本器は上位機器からの「要求メッセージ」に対して「応答メッセージ」を返します。RS-485は半二重通信であるため、瞬間的には同一ネットワーク内で1台のみが回線所有権を持つ（送信する）様にしてください。



要求メッセージ→応答メッセージ：上位機器が要求メッセージ送信後、応答メッセージを受信可能な状態になるまでの時間を応答遅延時間設定にて指定します。

応答メッセージ→要求メッセージ：本器が応答メッセージ送信後、次の要求メッセージを受信可能な状態になるまでの時間です。

要求メッセージ→要求メッセージ：本器は要求メッセージ受信後、応答遅延時間設定 + 200ms以内に応答メッセージを返します。但し要求メッセージが**記憶要求**の場合、全パラメータ記憶後の応答となるため、応答時間が大きく異なります（10秒以内）。記憶要求を使うシステムではタイムアウト判定時間（または再送間隔等）の設定にご注意ください。

**注意）** 通信ネットワーク内に変換器、中継器等を含む場合は、それらを与える影響を考慮して設定を行って下さい。

## 第5章. 動作説明

本器は通信パラメータによって、異なる動作となる部分があります。

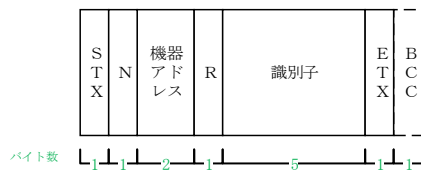
### 5. 1. 通信プロトコル説明

連携機能設定 **[\*PRF]** をOFF (連携無し) に設定し、通信プロトコル設定 **[\*PrL]** にてプロトコルを指定します。

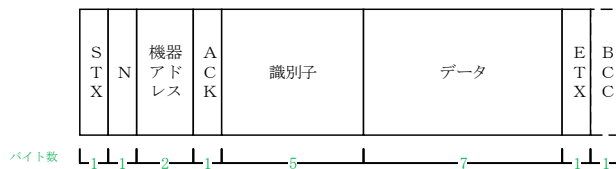
#### 5. 1. 1. TOHOプロトコル

本器専用のプロトコルです。STX~ETXはASCIIコードで構成され、BCCはバイナリ値が入ります。旧TTMシリーズとはフォーマットが異なります。

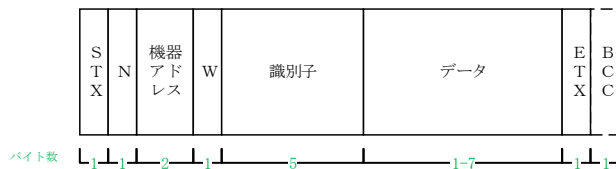
##### 読み出し要求メッセージ



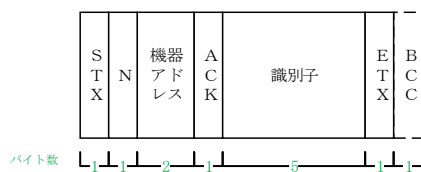
##### 読み出し応答メッセージ



##### 書き込み要求メッセージ



##### 書き込み応答メッセージ



##### 異常応答メッセージ



## 無応答条件

本器が受信したメッセージに以下の異常が有る場合は無応答となり受信メッセージを破棄します。

- ・本器でメモリ異常が発生している
- ・STXを含まない
- ・STXの次が‘N’以外
- ・機器アドレスと本器の通信アドレスが不一致
- ・オーバーランエラー／フレーミングエラー／パリティエラーのいずれかを検出
- ・ETXを含まない
- ・BCCが合わない

	説明
STX	STX固定。先頭コードとして用います。
N	N固定。本器専用のフォーマットであることを表します。
機器アドレス	要求先の機器を指定します。本器は自身に設定された通信アドレス設定が一致する要求メッセージに対して応答します。
要求コード (R/W)	要求メッセージの種別を指定します。 読み出し (R) / 書き込み (W)
応答コード (ACK/NAK)	応答メッセージに組み込まれます。要求メッセージが正しくない場合、NAK+異常番号を応答電文に組み込みます。
異常番号	異常応答要因を示します。 「表 異常番号一覧」参照
識別子	要求 (R/W) 対象を指定します。 <a href="#">レジスタ一覧</a> 参照
データ	要求メッセージは1～7桁の変長で構成し、応答メッセージは7桁の固定長で構成します。 負の数の場合は必ず先頭に‘-’を配置してください。小数点‘.’は含まずdigitで表現します。 例：-00001 ○ / 0000-1 × 001000 ○ / 00100.0 ×  識別子によっては数値で記述しないものがあります。 <a href="#">レジスタ一覧</a> を参照してください。
ETX	ETX固定。終端コードとして用います。BCCを含む場合はETXの次にBCCが組み込まれます。
BCC	誤り検出の為にチェックコードでSTXからETXまでの全てのキャラクタのバインリ値で排他的論理和 (EX-OR) を取ります。

表 異常番号

異常番号	
1	書き込み要求のデータが設定範囲外
2	識別子が正しくない 要求に対応していない 要求が禁止されている状態
3	数値データの箇所に数値以外のASCIIコードが指定されている 符号の位置に‘0’以外のASCIIコードが指定されている
4	要求コードがおかしい データ桁数がフォーマットからはずれている



### 5. 1. 2. Modbusプロトコル

Modbusは、Modicon Inc. によって公開されているプロトコルです。  
本器ではModbus RTU、Modbus ASCIIを指定できます。

本器が対応するファンクションコードは以下の通りです。

- 03 (03h) : Read Holding Register
- 04 (04h) : Read Input Register
- 06 (06h) : Preset Single Register
- 16 (10h) : Preset Multiple Register

Modbusは最小1ワード(16bit)単位でレジスタアドレスにアクセスします。本器では一度の要求メッセージによって最大48ワードのデータにアクセスが可能です。

データによってデータサイズが1ワード、または2ワード(32bit)のものがあります。本器はリトルエンディアンを採用しており、2ワードデータについては下位ワードが若いレジスタアドレスに配置されます。要求/応答メッセージ上で表現されるデータ部と実際に取り込まれる数値は以下の通りです。

データ部	データ部	16進数	10進数
1ワード	12 34	1234h	4,660
2ワード	12 34 56 78	56781234h	1,450,709,556

また2ワードのデータに対して1ワードでアクセスする動作は下記挙動になります。

- 下位ワード読み出し：1ワードの範囲内でリミットし応答
- 下位ワード書き込み：1ワードデータを2ワードに拡張し反映
- 上位ワード読み出し：アクセス不可(異常応答)
- 上位ワード書き込み：アクセス不可(異常応答)

一度の要求メッセージによって複数のデータに対して書き込みを行った際に範囲外のデータが含まれていた場合、応答メッセージは異常応答となりますが、正常な値の部分は反映されます。

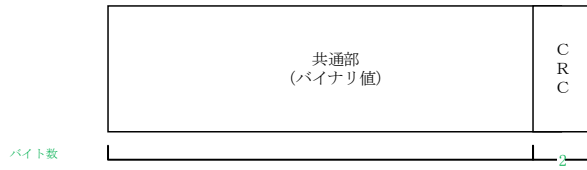
#### Holding Register/Input Register

Holding Register (以後、保持レジスタと呼びます)、Input Register (以後、入力レジスタと呼びます)は配置されるレジスタアドレス空間が異なります。本器では保持レジスタは40000番地台、入力レジスタは30000番地台に配置されるデータです。読み込み要求メッセージではファンクションコード部で保持レジスタ/入力レジスタのどちらかを指定し、レジスタアドレス部でアクセスする先頭の相対アドレスを指定します。ファンクションコード06/16は保持レジスタに対する書き込み要求メッセージです。

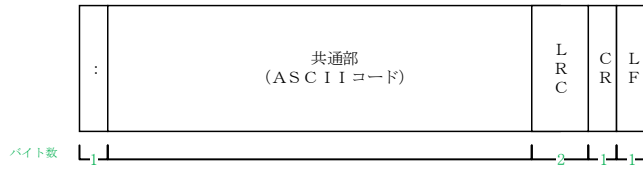
### Modbus RTU/ASCII

Modbus RTUとModbus ASCIIではヘッダー・フッター部、コード（バイナリ値/ASCIIコード）やチェックコード（CRC/LRC）の違いがありますが、基本的な共通部は同じフォーマットを用います。

#### Modbus RTU メッセージ



#### Modbus ASCII メッセージ



## CRCの計算例

CRCは共通部全てが計算対象になります。以下にC言語でのプログラム例を示します。

```
//変数宣言
uint8 *Msg;
uint16 Size;
uint8 x;
uint16 n;
uint16 ans_crc;

// 計算式
Msg = メッセージ先頭アドレス;
Size = メッセージバイト数;
n = 0;
ans_crc = 0xFFFFU;
do{
    ans_crc ^= (uint16)Msg[n];
    x = 8;
    do{
        if (ans_crc & 0x0001U == 0x0001U){
            ans_crc >>= 1;
            ans_crc ^= 0xA001U;
        }
        else{
            ans_crc >>= 1;
        }
    }while(--x != 0);
}while(++n != Size);

return ans_crc;
```

具体例) 1B030000002 CRC

CRC = C6 31

## LRC計算例

LRCは共通部全てが計算対象になります。以下にC言語でのプログラム例を示します。

```
// 変数宣言
uint8 *Msg;
uint16 Size;
uint16 n;
uint8 ans_lrc;

// 計算式
Msg = メッセージ先頭アドレス;
Size = メッセージバイト数;
n = 0;
ans_lrc = 0;

do{
    ans_lrc += Msg[n];
}while(++n != Size);

ans_lrc = (~ans_lrc + 0x01U);

return ans_lrc;
```

具体例) 1B0300000002 LRC CR LF

LRC = E0

$1Bh + 03h + 00h + 00h + 00h + 02h = 20h$  ←「1B」は「1'(31h) + 'B'(42h)」ではなく「1Bh」として計算

$\sim 20h = DFh$

$DFh + 1h = E0h$

**共通部****保持レジスタ読み出し要求メッセージ**

スレーブアドレス		05
ファンクションコード		03
レジスタアドレス	上位	10
	下位	20
レジスタ数	上位	00
	下位	02

上記例では

スレーブアドレス5の機器に対して、保持レジスタアドレス1020h番地（相対）から2ワード読み出す要求となります。

**保持レジスタ読み出し応答メッセージ**

スレーブアドレス		05
ファンクションコード		03
バイト数*		04
先頭番地	上位	12
	下位	34
データ	上位	56
	下位	78

※要求されたレジスタ数×2

上記例では

1020h番地の値は1234h (=4, 660)、1021h番地の値は5678h (=22, 136)となります。

また1020h番地に配置されるデータのデータサイズが2ワードの場合、

1020h番地の値は5678 1234h (1, 450, 709, 556)となります。

**入力レジスタ読み出し要求/応答メッセージ**

保持レジスタへの読み込み要求メッセージと同じフォーマットで、ファンクションコードを04にします。

**保持レジスタ書き込み（1ワード）要求メッセージ**

スレーブアドレス		05
ファンクションコード		06
レジスタアドレス	上位	10
	下位	20
データ	上位	12
	下位	34

上記例では

スレーブアドレス5の機器に対して、保持レジスタアドレス1020h番地（相対）に1234hを書き込む要求となります。

**保持レジスタ書き込み（1ワード）応答メッセージ**

スレーブアドレス		05
ファンクションコード		06
レジスタアドレス	上位	10
	下位	20
データ	上位	12
	下位	34

要求メッセージと同じ内容を返します。

**保持レジスタ書き込み（複数ワード）要求メッセージ**

スレーブアドレス		05
ファンクションコード		10
レジスタアドレス	上位	10
	下位	20
レジスタ数	上位	00
	下位	02
バイト数 <sup>**</sup>		04
先頭番地 データ	上位	12
	下位	34
先頭+1番地 データ	上位	56
	下位	78

<sup>\*\*</sup>レジスタ数×2

上記例では

スレーブアドレス5の機器に対して、保持レジスタアドレス1020h番地（相対）に1234h、1021h番地（相対）に5678hを書き込む要求となります。

**保持レジスタ書き込み（複数ワード）応答メッセージ**

スレーブアドレス		05
ファンクションコード		10
レジスタアドレス	上位	10
	下位	20
レジスタ数	上位	00
	下位	02

上記例では

保持レジスタアドレス1020h番地（相対）から2ワードの書き込み要求を受け付けたとなります。

### 無応答条件

本器が受信したメッセージに以下の異常が有る場合は無応答となり受信メッセージを破棄します。

- ・本器でメモリ異常が発生している
- ・ヘッダー (Modbus ASCII時の ':') を含まない
- ・機器アドレスと本器の通信アドレスが不一致
- ・オーバーランエラー/フレーミングエラー/パリティエラーのいずれかを検出
- ・フッター (Modbus ASCII時のCR, LF) を含まない
- ・チェックコードが合わない

### 異常応答メッセージ

スレブアドレス	05
ファンクションコード	83
異常番号	01

要求メッセージのファンクションコードに80hをORした値+異常番号を返します。

表 異常番号

異常番号	
1	要求に対応していない 要求が禁止されている状態
2	データが割り当てられていないレジスタアドレスへのアクセス要求
3	書き込み要求のデータが設定範囲外

### 5. 1. 3. Modbusアドレス割当機能

本器のレジスタアドレス40001～40032番地は、任意のデータを割り当てることが可能です。本レジスタアドレスは割当元のデータサイズに関わらず符号付き2ワードデータとなります。

本器から取得するデータのアドレス配置が離れている場合に、連続したアドレスへ割り当てることで要求メッセージの送信回数を減らし、より高速なデータ交換ができる効果を期待できます。

No.	キャラクタ	名称	説明
1	S-J NdAd	SET選択	
2	ND000	MODBUSアドレス割当 0000h番地	設定範囲 : OFF, 30001～49999[番地] 初期値 : OFF
3	ND002	MODBUSアドレス割当 0002h番地	
4	ND004	MODBUSアドレス割当 0004h番地	
5	ND006	MODBUSアドレス割当 0006h番地	
6	ND008	MODBUSアドレス割当 0008h番地	
7	ND00A	MODBUSアドレス割当 000Ah番地	
8	ND00C	MODBUSアドレス割当 000Ch番地	
9	ND00E	MODBUSアドレス割当 000Eh番地	
10	ND010	MODBUSアドレス割当 0010h番地	
11	ND012	MODBUSアドレス割当 0012h番地	
12	ND014	MODBUSアドレス割当 0014h番地	
13	ND016	MODBUSアドレス割当 0016h番地	
14	ND018	MODBUSアドレス割当 0018h番地	
15	ND01A	MODBUSアドレス割当 001Ah番地	
16	ND01C	MODBUSアドレス割当 001Ch番地	
17	ND01E	MODBUSアドレス割当 001Eh番地	

パラメタ説明：  
名称にある番地は保持レジスタの相対アドレス(16進数)を表します。相対アドレスに40001(10進数)を加算した値が絶対アドレスとなります。  
割り当てるデータの絶対アドレスを指定してください。

注意) 本パラメタに40001～40032を指定しないください。

## 5. 1. 4. ASCIIコード表

上位 下位	0*	1*	2*	3*	4*	5*	6*	7*
*0	NUL	DLE	スペース	0	@	P	'	p
*1	SOH	DC1	!	1	A	Q	a	q
*2	STX	DC2	"	2	B	R	b	r
*3	ETX	DC3	#	3	C	S	c	s
*4	EOT	DC4	\$	4	D	T	d	t
*5	ENQ	NAK	%	5	E	U	e	u
*6	ACK	SYN	&	6	F	V	f	v
*7	BEL	ETB	'	7	G	W	g	w
*8	BS	CAN	(	8	H	X	h	x
*9	HT	EM	)	9	I	Y	i	y
*A	LF	SUB	*	:	J	Z	j	z
*B	VT	ESC	+	;	K	[	k	{
*C	FF	FS	,	<	L	BS	l	
*D	CR	GS	-	=	M	]	m	}
*E	SO	RS	.	>	N	^	n	~
*F	SI	US	/	?	O	_	o	DEL

## 5. 2. 書き込み要求に対する動作

下表のパラメータによって書き込み要求受信時の動作を変えることができます。

キャラクタ	名称	説明
<b>[*Mod]</b>	アクセス制限	R (書き込み禁止) を指定すると書き込み要求に対して異常応答します
<b>[*SRu]</b>	データ記憶動作	書き込み要求受信時の記憶動作を指定します。 OFFを指定した場合は書き込み要求受信時は記憶せず、記憶要求レジスタに「1」を書き込むと全パラメータを記憶します。

本器に搭載される記憶メモリ (EEPROM) には記憶回数の寿命があります。書き込み要求の頻度によって適切な設定をしてください。

また、本器は通信途絶時に再起動を行う<sup>※1</sup>ことも可能です。通信ができない環境に陥った際に期待する復帰状態 (設定) を記憶させることでフェイルセーフ設計に対応可能<sup>※2</sup>です。

※1 [通信途絶時の動作](#) 参照

※2 他の機能によって記憶する設定があります。復帰状態が期待する状態になるかを必ず確認して運用してください。

## 5. 3. 通信途絶時の動作

本器は最後に行った正常応答<sup>※1</sup>後の経過時間を計測し、通信異常判定時間設定 **[\*CEr]** を上回ると通信異常<sup>※2</sup>、または再起動となる機能を持っています。

※1 読み出し要求に対する応答も含まず

※2 ユーザーズマニュアル (4G-9557) 参照

通信途絶時に再起動動作とする場合は、以下の設定をおこなってください。

キャラクタ	名称	説明
<b>[*rdr]</b>	運転リセット	ON (リセット) を指定します。
<b>[*CEr]</b>	通信異常判定時間	本器が「通信途絶」と判定する時間を指定します。 上位機器の動作に合わせて値を決定してください。
<b>[*fln]</b>	通信モータ	再起動までの残り時間を表示します。 正常な環境で「0」にならないようシステム設計時に参照してください。



## 第6章. レジスタ一覧

本章では通信による要求対象を指定する識別子（Modbusではレジスタアドレス）を示します。

表の見方

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧

①データの名称

②旧TTMシリーズが対応するTOHOプロトコルでのアクセスが可能なデータを示します。本欄が空白のデータは本書が説明するTOHOプロトコルでのみアクセス可能です。欄に記載される「\_(アンダーバー)」は半角スペースに置き換えてください。

③TOHOプロトコルの識別子部で指定する文字列を明記します。本欄が空白のデータはModbusプロトコルでのみアクセス可能です。欄に記載される「\_(アンダーバー)」は半角スペースに置き換えてください。

④Modbusプロトコルで指定する絶対アドレスを明記します。

⑤Modbusプロトコルで指定する相対アドレスを明記します。絶対アドレスから30001、または40001引いた値を16進数で表現します。

⑥対応する要求メッセージを示します。

R	読み出し要求にのみ対応
W	書き込み要求にのみ対応
RW	読み出し/書き込み要求に対応

⑦Modbusプロトコルで取得するデータ型を明記します。

U16	符号無し16bit(1ワード)
S16	符号有り16bit(1ワード)
S32	符号有り32bit(2ワード)

注意) 符号の有無にご注意ください。符号無しではFFFFhは「65535」を意味し、符号有りでは「-1」を意味します。

⑧データ部に対する特記事項を明記します。メッセージ上のデータ部はdigit表記(小数点情報を含まない)ため単位については特に注意してください。

データ部はメッセージ上ではTOHOプロトコルは10進数、Modbusプロトコルでは16進数で表現されます。本欄で2進数(bit割当を記載)や16進数で説明されるデータであってもメッセージ上では各プロトコルで決まっている進数表現によってメッセージを作成してください。

## 6. 1. 入力レジスタ

入力レジスタを読み出し要求にのみ正常応答をします。

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Loop1 異常		_L1ER	30001	0000	R	U16	未発生(0)/発生(1) BIT0 :Er0-0 BIT1 :Er1-1 BIT2 :Er1-2 BIT3 :Er1-3 BIT4 :Er1-4 BIT5 :Er1-5 BIT6 :Er1-6 BIT7 :Er1-7 BIT8 :Er1-8 BIT9 :割当無し BIT10:割当無し BIT11:Er1-B
Loop1 警報		_L1AL	30002	0001	R	U16	未発生(0)/発生(1) BIT0 :AL1-1 BIT1 :AL1-2 BIT2 :AL1-3 BIT3 :AL1-4 BIT4 :AL1-5 BIT5 :AL1-6 BIT6 :AL1-7 BIT7 :AL1-8 BIT8 :AL1-9 BIT9 :AL1-A BIT10:AL1-B BIT11:AL1-C BIT12:AL1-D BIT13:AL1-E
Loop1 操作量モニタ		_L1MV	30003	0002	R	S16	0.1%単位
Loop1 主制御 操作量モニタ	MV1	L1MV1	30004	0003	R	S16	0.1%単位
Loop1 副制御 操作量モニタ	MV2	L1MV2	30005	0004	R	S16	0.1%単位
Loop1 制御モードモニタ		L1MDM	30006	0005	R	S16	0 RDY 1 RUN 2 MAN 7 AT 8 Err

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Loop2 異常		_L2ER	30026	0019	R	U16	未発生(0)/発生(1) BIT0 :Er0-0 BIT1 :Er2-1 BIT2 :Er2-2 BIT3 :Er2-3 BIT4 :Er2-4 BIT5 :Er2-5 BIT6 :Er2-6 BIT7 :Er2-7 BIT8 :Er2-8 BIT9 :割当無し BIT10:割当無し BIT11:Er2-B
Loop2 警報		_L2AL	30027	001A	R	U16	未発生(0)/発生(1) BIT0 :AL2-1 BIT1 :AL2-2 BIT2 :AL2-3 BIT3 :AL2-4 BIT4 :AL2-5 BIT5 :AL2-6 BIT6 :AL2-7 BIT7 :AL2-8 BIT8 :AL2-9 BIT9 :AL2-A BIT10:AL2-B BIT11:AL2-C BIT12:AL2-D BIT13:AL2-E
Loop2 操作量モニタ		_L2MV	30028	001B	R	S16	0.1%単位
Loop2 主制御 操作量モニタ		L2MV1	30029	001C	R	S16	0.1%単位
Loop2 副制御 操作量モニタ		L2MV2	30030	001D	R	S16	0.1%単位
Loop2 制御モードモニタ		L2MDM	30031	001E	R	S16	0 RDY 1 RUN 2 MAN 7 AT 8 Err

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
DI情報		__DI	30051	0032	R	U16	非アクティブ (0) / アクティブ (1) BIT0:DI1 BIT1:DI2
仮想DI情報		__VDI	30052	0033	R	U16	非アクティブ (0) / アクティブ (1) BIT0:仮想DI1 BIT1:仮想DI2 BIT2:仮想DI3 BIT3:仮想DI4
A01モニタ		__A01	30053	0034	R	S16	0.1%単位
A02モニタ		__A02	30054	0035	R	S16	0.1%単位
A03モニタ		__A03	30055	0036	R	S16	0.1%単位
A04モニタ		__A04	30056	0037	R	S16	0.1%単位
DO情報		__DO	30057	0038	R	U16	OFF (0) / ON (1) BIT0:DO1 BIT1:DO2 BIT2:DO3 BIT3:DO4
CT1モニタ		__C1M	30058	0039	R	S16	0.1A単位
CT2モニタ		__C2M	30059	003A	R	S16	0.1A単位
イベント出力情報		__EVO	30060	003B	R	U16	False (0) / True (1) BIT0:イベント1 BIT1:イベント2 BIT2:イベント3 BIT3:イベント4 BIT4:イベント5 BIT5:イベント6 BIT6:イベント7 BIT7:イベント8 BIT8:イベント9 BIT9:イベント10
Timer1 タイマ状態		T1STS	30061	003C	R	S16	0 Wait 1 ONデレイ 2 OFFデレイ 3 END
Timer1 残時間モニタ		__T1A	30062	003D	R	S16	単位: T1HM設定による*
Timer1 タイマ繰り返し回数モニタ		T1RPM	30063	003E	R	S16	単位: 回目
Timer1 ONデレイ 残時間		T1AON	30064	003F	R	S16	単位: T1HM設定による*
Timer1 OFFデレイ 残時間		T1AOF	30065	0040	R	S16	単位: T1HM設定による*
Timer2 タイマ状態		T2STS	30066	0041	R	S16	0 Wait 1 ONデレイ 2 OFFデレイ 3 END
Timer2 残時間モニタ		__T2A	30067	0042	R	S16	単位: T2HM設定による*
Timer2 タイマ繰り返し回数モニタ		T2RPM	30068	0043	R	S16	単位: 回目
Timer2 ONデレイ 残時間		T2AON	30069	0044	R	S16	単位: T2HM設定による*
Timer2 OFFデレイ 残時間		T2AOF	30070	0045	R	S16	単位: T2HM設定による*

\*1(時/分)の場合は分単位、2(分/秒)の場合は秒単位

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Timer3 タイマ状態		T3STS	30071	0046	R	S16	0 Wait
							1 ONディレイ
							2 OFFディレイ
							3 END
Timer3 残時間モニタ		_T3A	30072	0047	R	S16	単位：T3HM設定による※
Timer3 タイマ繰り返し回数モニタ		T3RPM	30073	0048	R	S16	単位：回目
Timer3 ONディレイ 残時間		T3AON	30074	0049	R	S16	単位：T3HM設定による※
Timer3 OFFディレイ 残時間		T3AOF	30075	004A	R	S16	単位：T3HM設定による※
論理式確定情報		_LG0	30076	004B	R	U16	False(0)/True(1) BIT0:論理式1 BIT1:論理式2 BIT2:論理式3 BIT3:論理式4
Logic1 論理式情報		_LG10	30077	004C	R	U16	False(0)/True(1)・・・反転後 BIT0:論理項A BIT1:論理項B BIT2:論理項C BIT3:論理項D
Logic1 論理式確定 残時間		_LG1T	30078	004D	R	S16	0.1秒
Logic2 論理式情報		_LG20	30079	004E	R	U16	False(0)/True(1)・・・反転後 BIT0:論理項A BIT1:論理項B BIT2:論理項C BIT3:論理項D
Logic2 論理式確定 残時間		_LG2T	30080	004F	R	S16	0.1秒
Logic3 論理式情報		_LG30	30081	0050	R	U16	False(0)/True(1)・・・反転後 BIT0:論理項A BIT1:論理項B BIT2:論理項C BIT3:論理項D
Logic3 論理式確定 残時間		_LG3T	30082	0051	R	S16	0.1秒
Logic4 論理式情報		_LG40	30083	0052	R	U16	False(0)/True(1)・・・反転後 BIT0:論理項A BIT1:論理項B BIT2:論理項C BIT3:論理項D
Logic4 論理式確定 残時間		_LG4T	30084	0053	R	S16	0.1秒
バンクモニタ		BANKM	30085	0054	R	S16	

※1(時/分)の場合は分単位、2(分/秒)の場合は秒単位

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
プログラム運転状態		PROGM	30086	0055	R	S16	0	Stop
							1	ステップ 1
							2	ステップ 2
							3	ステップ 3
							4	ステップ 4
							5	ステップ 5
							6	ステップ 6
							7	ステップ 7
							8	ステップ 8
							9	Wait
10	END							
プログラム 繰り返し回数モニタ		PGRPM	30087	0056	R	S16	単位：回目	

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Loop1 PV		_L1PV	30501	01F4	R	S32	PV単位**
Loop1 制御SV		L1CSV	30503	01F6	R	S32	PV単位
Loop2 PV		_L2PV	30505	01F8	R	S32	PV単位**
Loop2 制御SV		L2CSV	30507	01FA	R	S32	PV単位
Loop1 PV	PV1	_L1PD	30509	01FC	R	S32	表示単位**
Loop1 制御SV	CSV	L1CSD	30511	01FE	R	S32	表示単位
Loop2 PV		_L2PD	30513	0200	R	S32	表示単位**
Loop2 制御SV		L2CSD	30515	0202	R	S32	表示単位
AI1モニタ		_I1AI	30517	0204	R	S32	PV単位**
CJ1モニタ		_I1CJ	30519	0206	R	S32	0.1℃**
AI2モニタ		_I2AI	30521	0208	R	S32	PV単位**
CJ2モニタ		_I2CJ	30523	020A	R	S32	0.1℃**
CJ最大値		_CJM	30525	020C	R	S32	0.1℃**
運転時間モニタ		_RNTM	30527	020E	R	S32	
ソフトバージョン		_VER	30531	0212	R	テキスト	例：0.12.3 MODBUS 最下位アドレス：“.0” (2E30h) +1：“21” (3231h) +2：“3.” (332Eh)
			30532	0213			
			30533	0214			
型式モニタ		_MDL	30535	0216	R	テキスト	例：TTM64PRUVM MODBUS 最下位アドレス：“TT” (5454h) + 1：“6M” (364Dh) + 2：“P4” (5034h) + 3：“UR” (5552h) + 4：“MV” (4D56h) + 5：“” (0000h) + 6：“” (0000h) + 7：“” (0000h) + 8：“” (0000h) + 9：“” (0000h) +10：“” (0000h) +11：“” (0000h) +12：“” (0000h)

※AD Err 時 : 999999 (PV 単位)

バックアウトオーバー時 : 99999 (PV 単位)

バックアウトアンダー時 : -99999 (PV 単位)

## 6. 2. Modbusアドレス割当

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
(MODBUSアドレス割当 0000h番地)			40001	0000	RW	S32	割当元 参照
(MODBUSアドレス割当 0002h番地)			40003	0002	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0004h番地)			40005	0004	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0006h番地)			40007	0006	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0008h番地)			40009	0008	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 000Ah番地)			40011	000A	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 000Ch番地)			40013	000C	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 000Eh番地)			40015	000E	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0010h番地)			40017	0010	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0012h番地)			40019	0012	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0014h番地)			40021	0014	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0016h番地)			40023	0016	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 0018h番地)			40025	0018	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 001Ah番地)			40027	001A	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 001Ch番地)			40029	001C	RW	S32	
(MODBUSアドレス割当 001Eh番地)			40031	001E	RW	S32	

## 6. 3. S-1 キー設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
キーロック		_LOC	40302	012D	RW	S16	
ファンクションキー機能		_FU1	40303	012E	RW	S16	下二桁：機能 三桁目：押し時間



## 6. 4. S-2 表示設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
割当画面		_DALC	40352	015F	RW	S16	0 OFF
							1 ON
上段表示		_HID	40353	0160	RW	S16	0 無し(ブランク表示)
							1 Loop1 PV
							2 Loop1制御SV(マニュアル時L1MM)
							3 Loop1 MV1
							4 Loop1 MV2
							5 Loop1 MV
下段表示		_LWD	40354	0161	RW	S16	6 Loop2 PV
							7 Loop2制御SV(マニュアル時L1MM)
							8 Loop2 MV1
							9 Loop2 MV2
							10 Loop2 MV
							11 表示指定
上段表示指定		_HIDS	40355	0162	RW	S16	画面割当表 参照
下段表示指定		_LWDS	40356	0163	RW	S16	
設定値変更選択		_SCS	40357	0164	RW	S16	

## 6. 5. S-3 入力設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
IN1 入力種類		_I1IN	40402	0191	RW	S16	0 K熱電対
							1 J熱電対
							2 R熱電対
							3 T熱電対
							4 N熱電対
							5 S熱電対
							6 B熱電対
							7 Pt100
							8 JPt100
							9 Pt500
							10 Pt1000
							11 DC0-5V
							12 DC1-5V
							13 DC4-20mA
							14 ポテンショメータ
15 MFB							
IN1 小数点位置		_I1DP	40403	0192	RW	S16	0 1/デジット
							1 0.1/デジット
							2 0.01/デジット
							3 0.001/デジット
							4 0.0001/デジット
IN1 温度単位		_I1TU	40404	0193	RW	S16	
IN1 スケリング 下限		_I1FL	40405	0194	RW	S16	単位:デジット
IN1 スケリング 上限		_I1FH	40406	0195	RW	S16	単位:デジット
IN1 入力補正機能		_I1PF	40408	0197	RW	S16	
IN1 入力補正ゲイン		_I1PG	40409	0198	RW	S16	単位:0.001倍
IN1 入力補正バイアス		_I1PS	40410	0199	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正前1		_I1X1	40411	019A	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正前2		_I1X2	40412	019B	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正前3		_I1X3	40413	019C	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正前4		_I1X4	40414	019D	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正前5		_I1X5	40415	019E	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正後1		_I1Y1	40416	019F	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正後2		_I1Y2	40417	01A0	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正後3		_I1Y3	40418	01A1	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正後4		_I1Y4	40419	01A2	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力補正後5		_I1Y5	40420	01A3	RW	S16	単位:PV単位
IN1 入力フィルタ		I1FIL	40421	01A4	RW	S16	単位:0.1秒

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
IN2 入力種類		_I2IN	40452	01C3	RW	S16	
IN2 小数点位置		_I2DP	40453	01C4	RW	S16	0 1/デジット 1 0.1/デジット 2 0.01/デジット 3 0.001/デジット 4 0.0001/デジット
IN2 温度単位		_I2TU	40454	01C5	RW	S16	
IN2 スケールゲ 下限		_I2FL	40455	01C6	RW	S16	単位: デジット
IN2 スケールゲ 上限		_I2FH	40456	01C7	RW	S16	単位: デジット
IN2 スケールゲ 分解能		_I2PR	40457	01C8	RW	S16	0 AI分解能 1 1デジット 2 10デジット 3 100デジット
IN2 入力補正機能		_I2PF	40458	01C9	RW	S16	
IN2 入力補正ゲイン		_I2PG	40459	01CA	RW	S16	単位: 0.001倍
IN2 入力補正バイアス		_I2PS	40460	01CB	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正前1		_I2X1	40461	01CC	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正前2		_I2X2	40462	01CD	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正前3		_I2X3	40463	01CE	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正前4		_I2X4	40464	01CF	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正前5		_I2X5	40465	01D0	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正後1		_I2Y1	40466	01D1	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正後2		_I2Y2	40467	01D2	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正後3		_I2Y3	40468	01D3	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正後4		_I2Y4	40469	01D4	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力補正後5		_I2Y5	40470	01D5	RW	S16	単位: PV単位
IN2 入力フィルタ		I2FIL	40471	01D6	RW	S16	単位: 0.1秒

## 6. 6. S-4 DI 設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
DI機能1		_DIF1	40502	01F5	RW	U16	** ←16進数     + DI1 + DI2
DI極性1		_DIP1	40504	01F7	RW	U16	** ←16進数     + DI1 + DI2
DI1コース 判定時間		_D1C	40506	01F9	RW	S16	単位: 0.1秒
DI1オープン判定時間		_D1O	40507	01FA	RW	S16	単位: 0.1秒
DI2コース 判定時間		_D2C	40508	01FB	RW	S16	単位: 0.1秒
DI2オープン判定時間		_D2O	40509	01FC	RW	S16	単位: 0.1秒

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
仮想DI1割当		_VDI1	40516	0203	RW	S16	0 機能無し(通信用)
							1 RDY (LOOP1)
							2 RUN (LOOP1)
							3 MAN (LOOP1)
							4 RDY (LOOP2)
							5 RUN (LOOP2)
							6 MAN (LOOP2)
							7 エンド出力(プログラム運転時)
仮想DI2割当		_VDI2	40517	0204	RW	S16	8 イベント1
							9 イベント2
							10 イベント3
							11 イベント4
							12 イベント5
							13 イベント6
							14 イベント7
							15 イベント8
仮想DI3割当		_VDI3	40518	0205	RW	S16	16 イベント9
							17 イベント10
							18 タイマ1
							19 タイマ1 ONレベル
							20 タイマ1 OFFレベル
							21 タイマ1 END
							22 タイマ2
							23 タイマ2 ONレベル
仮想DI4割当		_VDI4	40519	0206	RW	S16	24 タイマ2 OFFレベル
							25 タイマ2 END
							26 タイマ3
							27 タイマ3 ONレベル
							28 タイマ3 OFFレベル
							29 タイマ3 END
							30 論理式1
							31 論理式2
DI機能3		_DIF3	40520	0207	RW	U16	32 論理式3
							33 論理式4
							**** ←16進数         + 仮想DI1   + 仮想DI2  + 仮想DI3 + 仮想DI4
							DI極性3

## 6. 7. S-5 CT設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
CT1 CT接続先		_C1I	40552	0227	RW	S16	
CT1 CT異常		_C1E	40553	0228	RW	S16	** ←16進数     + 付加機能 +— 制御ポート連動機能
CT1 CT異常判定時間		_C1DT	40554	0229	RW	S16	単位：秒
CT1 CT異常電流値		_C1T	40556	022B	RW	S16	単位：0.1A

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
CT2 CT接続先		_C2I	40577	0240	RW	S16	
CT2 CT異常		_C2E	40578	0241	RW	S16	** ←16進数     + 付加機能 +— 制御ポート連動機能
CT2 CT異常判定時間		_C2DT	40579	0242	RW	S16	単位：秒
CT2 CT異常電流値		_C2T	40581	0244	RW	S16	単位：0.1A

## 6. 8. S-6 出力割当設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
OUT1 出力機能		_O1F	40652	028B	RW	S16	
OUT1 AO機能		_O1AF	40653	028C	RW	S16	** ←16進数     + 機能 +— 制御ポート連動機能
OUT1 伝送出力機能		_O1TN	40654	028D	RW	S16	
OUT1 伝送スケール下 限		_O1TL	40655	028E	RW	S16	単位：PV単位
OUT1 伝送スケール上 限		_O1TH	40656	028F	RW	S16	単位：PV単位
OUT1 AO指定値		_O1V	40657	0290	RW	S16	単位：0.1%
OUT1 出力周期		_O1T	40658	0291	RW	S16	単位：0.1秒

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
OUT1 DO機能		_01DF	40659	0292	RW	S16	0 機能無し(通信用)
							1 RDY (LOOP1)
							2 RUN (LOOP1)
							3 MAN (LOOP1)
							4 RDY (LOOP2)
							5 RUN (LOOP2)
							6 MAN (LOOP2)
							7 エンド出力(プログラム運転時)
							8 イベント1
							9 イベント2
							10 イベント3
							11 イベント4
							12 イベント5
							13 イベント6
							14 イベント7
							15 イベント8
							16 イベント9
							17 イベント10
							18 タイマ1
							19 タイマ1 ONレベル
							20 タイマ1 OFFレベル
							21 タイマ1 END
							22 タイマ2
							23 タイマ2 ONレベル
							24 タイマ2 OFFレベル
							25 タイマ2 END
							26 タイマ3
							27 タイマ3 ONレベル
							28 タイマ3 OFFレベル
							29 タイマ3 END
							30 DI1
							31 DI2
							32 仮想DI1
							33 仮想DI2
							34 仮想DI3
							35 仮想DI4
							36 論理式1
							37 論理式2
							38 論理式3
39 論理式4							
OUT1 異常出力		_01J	40660	0293	RW	S16	
OUT1 DO極性		_01P	40661	0294	RW	S16	

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
OUT2 出力機能		_02F	40677	02A4	RW	S16	
OUT2 AO機能		_02AF	40678	02A5	RW	S16	** ←16進数     + 機能 +— 制御ポート連動機能
OUT2 伝送出力機能		_02TN	40679	02A6	RW	S16	
OUT2 伝送スケルック 下限		_02TL	40680	02A7	RW	S16	単位：PV単位
OUT2 伝送スケルック 上限		_02TH	40681	02A8	RW	S16	単位：PV単位
OUT2 AO指定値		_02V	40682	02A9	RW	S16	単位：0.1%
OUT2 出力周期		_02T	40683	02AA	RW	S16	単位：0.1秒
OUT2 DO機能		_02DF	40684	02AB	RW	S16	
OUT2 異常出力		_02J	40685	02AC	RW	S16	
OUT2 DO極性		_02P	40686	02AD	RW	S16	

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
OUT3 出力機能		_03F	40702	02BD	RW	S16	
OUT3 AO機能		_03AF	40703	02BE	RW	S16	** ←16進数     + 機能 +— 制御ポート連動機能
OUT3 伝送出力機能		_03TN	40704	02BF	RW	S16	
OUT3 伝送スケルック 下限		_03TL	40705	02C0	RW	S16	単位：PV単位
OUT3 伝送スケルック 上限		_03TH	40706	02C1	RW	S16	単位：PV単位
OUT3 AO指定値		_03V	40707	02C2	RW	S16	単位：0.1%
OUT3 出力周期		_03T	40708	02C3	RW	S16	単位：0.1秒
OUT3 DO機能		_03DF	40709	02C4	RW	S16	
OUT3 異常出力		_03J	40710	02C5	RW	S16	
OUT3 DO極性		_03P	40711	02C6	RW	S16	

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
OUT4 出力機能		_04F	40727	02D6	RW	S16	
OUT4 AO機能		_04AF	40728	02D7	RW	S16	** ←16進数     + 機能 +— 制御ポート連動機能
OUT4 伝送出力機能		_04TN	40729	02D8	RW	S16	
OUT4 伝送スケルック 下限		_04TL	40730	02D9	RW	S16	単位：PV単位
OUT4 伝送スケルック 上限		_04TH	40731	02DA	RW	S16	単位：PV単位
OUT4 AO指定値		_04V	40732	02DB	RW	S16	単位：0.1%
OUT4 出力周期		_04T	40733	02DC	RW	S16	単位：0.1秒
OUT4 DO機能		_04DF	40734	02DD	RW	S16	
OUT4 異常出力		_04J	40735	02DE	RW	S16	
OUT4 DO極性		_04P	40736	02DF	RW	S16	

## 6. 9. S-7 SV設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 SVミット下限		_L1SL	40902	0385	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 SVミット上限		_L1SH	40903	0386	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 制御設定値		_L1SV	40904	0387	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 ランプ 時間		L1RMP	40905	0388	RW	S16	単位：PV単位/分

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop2 SVミット下限		_L2SL	40927	039E	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 SVミット上限		_L2SH	40928	039F	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 制御設定値		_L2SV	40929	03A0	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 ランプ 時間		L2RMP	40930	03A1	RW	S16	単位：PV単位/分

## 6. 10. S-8 操作量設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 主制御 操作量ミット下限		L1ML1	40952	03B7	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 主制御 操作量ミット上限		L1MH1	40953	03B8	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 主制御 Rdy操作量		L1RM1	40955	03BA	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L1ML1”
Loop1 主制御 MAN操作量		L1MM1	40956	03BB	RW	S16	設定範囲：Loop1 主制御操作量ミット下限 ～Loop1 主制御操作量ミット上限 単位：0.1%
Loop1 主制御 操作量ゲイン		L1MG1	40957	03BC	RW	S16	単位：0.001倍
Loop1 主制御 操作量下降変化率ミ ット		L1DL1	40958	03BD	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop1 主制御 操作量上昇変化率ミ ット		L1UL1	40959	03BE	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop1 主制御 ワトスタートミット		L1SF1	40960	03BF	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 主制御 ワトスタート時間		L1ST1	40961	03C0	RW	S16	単位：秒
Loop1 主制御 保護OFFタイマ		L1PF1	40962	03C1	RW	S16	単位：秒
Loop1 主制御 保護ONタイマ		L1PN1	40963	03C2	RW	S16	単位：秒
Loop1 副制御 操作量ミット下限		L1ML2	40964	03C3	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 副制御 操作量ミット上限		L1MH2	40965	03C4	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 副制御 Rdy操作量		L1RM2	40967	03C6	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L1ML2”
Loop1 副制御 MAN操作量		L1MM2	40968	03C7	RW	S16	設定範囲：Loop1 副制御操作量ミット下限 ～Loop1 副制御操作量ミット上限 単位：0.1%



名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 副制御 操作量ゲイン		L1MG2	40969	03C8	RW	S16	単位：0.001倍
Loop1 副制御 操作量下降変化率ミ ツタ		L1DL2	40970	03C9	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop1 副制御 操作量上昇変化率ミ ツタ		L1UL2	40971	03CA	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop1 副制御 ソフトスタートミツタ		L1SF2	40972	03CB	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 副制御 ソフトスタート時間		L1ST2	40973	03CC	RW	S16	単位：秒
Loop1 副制御 保護OFFタイマ		L1PF2	40974	03CD	RW	S16	単位：秒
Loop1 副制御 保護ONタイマ		L1PN2	40975	03CE	RW	S16	単位：秒
Loop1 バンプレス機能		L1BMP	40976	03CF	RW	S16	
Loop1 MFB異常時動作		_VERR	40983	03D6	RW	S16	
Loop1 バルブモーター ドライブ デットバンド		L1VDB	40984	03D7	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 バルブモーターストローク時間		L1VLT	40985	03D8	RW	S16	単位：0.1秒

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop2 主制御 操作量ミツタ下限		L2ML1	41002	03E9	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 主制御 操作量ミツタ上限		L2MH1	41003	03EA	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 主制御 Rdy操作量		L2RM1	41005	03EC	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L2ML1”
Loop2 主制御 MAN操作量		L2MM1	41006	03ED	RW	S16	設定範囲：Loop2 主制御操作量ミツタ下限 ～Loop2 主制御操作量ミツタ上限 単位：0.1%
Loop2 主制御 操作量ゲイン		L2MG1	41007	03EE	RW	S16	単位：0.001倍
Loop2 主制御 操作量下降変化率ミ ツタ		L2DL1	41008	03EF	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop2 主制御 操作量上昇変化率ミ ツタ		L2UL1	41009	03F0	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop2 主制御 ソフトスタートミツタ		L2SF1	41010	03F1	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 主制御 ソフトスタート時間		L2ST1	41011	03F2	RW	S16	単位：秒
Loop2 主制御 保護OFFタイマ		L2PF1	41012	03F3	RW	S16	単位：秒
Loop2 主制御 保護ONタイマ		L2PN1	41013	03F4	RW	S16	単位：秒

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Loop2 副制御 操作量リミット下限		L2ML2	41014	03F5	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 副制御 操作量リミット上限		L2MH2	41015	03F6	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 副制御 Rdy操作量		L2RM2	41017	03F8	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L2ML2”
Loop2 副制御 MAN操作量		L2MM2	41018	03F9	RW	S16	設定範囲：Loop2 副制御操作量リミット下限 ～Loop2 副制御操作量リミット上限 単位：0.1%
Loop2 副制御 操作量ゲイン		L2MG2	41019	03FA	RW	S16	単位：0.001倍
Loop2 副制御 操作量下降変化率リ ミット		L2DL2	41020	03FB	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop2 副制御 操作量上昇変化率リ ミット		L2UL2	41021	03FC	RW	S16	単位：0.1%/0.1秒
Loop2 副制御 ソフトスタートリミット		L2SF2	41022	03FD	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 副制御 ソフトスタート時間		L2ST2	41023	03FE	RW	S16	単位：秒
Loop2 副制御 保護OFFタイマ		L2PF2	41024	03FF	RW	S16	単位：秒
Loop2 副制御 保護ONタイマ		L2PN2	41025	0400	RW	S16	単位：秒
Loop2 バンプレス機能		L2BMP	41026	0401	RW	S16	
Loop2 バルブモーター ドライブ デットバンド		L2VDB	41034	0409	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 バルブモーターストローク時間		L2VLT	41035	040A	RW	S16	単位：0.1秒

## 6. 1. 1. S-9 制御設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 制御種類		L1CNT	41052	041B	RW	S16	
Loop1 制御モード		_L1MD	41053	041C	RW	S16	0 制御停止
							1 制御開始
							2 マニュアル
							3 タイマ1動作
							4 タイマ2動作
							5 タイマ3動作
							6 タイマ動作
Loop1 正動作逆動作		L1DIR	41054	041D	RW	S16	
Loop1 比例帯1		_L1P1	41055	041E	RW	U16	単位：PV単位
Loop1 積分時間1		_L1I1	41056	041F	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 微分時間1		_L1D1	41057	0420	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 アンチセットリニアドアップ 1		L1AR1	41058	0421	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 PID2機能		_L1F2	41059	0422	RW	S16	
Loop1 比例帯2		_L1P2	41060	0423	RW	U16	単位：PV単位
Loop1 積分時間2		_L1I2	41061	0424	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 微分時間2		_L1D2	41062	0425	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 アンチセットリニアドアップ 2		L1AR2	41063	0426	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 マニュアルセット		L1PBB	41064	0427	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 テットバンド		_L1DB	41065	0428	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 OFF点位置選択		L1CMD	41066	0429	RW	S16	
Loop1 主制御 感度		_L1C1	41067	042A	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 主制御 OFF点位置		L1CP1	41068	042B	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 副制御 感度		_L1C2	41069	042C	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 副制御 OFF点位置		L1CP2	41070	042D	RW	S16	単位：PV単位

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Loop2 制御種類		L2CNT	41102	044D	RW	S16	
Loop2 制御モード	_L2MD	41103	044E	RW	S16	0	制御停止
						1	制御開始
						2	マニュアル
						3	タイマ1動作
						4	タイマ2動作
						5	タイマ3動作
6	タイマ動作						
Loop2 正動作逆動作		L2DIR	41104	044F	RW	S16	
Loop2 比例帯1		_L2P1	41105	0450	RW	U16	単位：PV単位
Loop2 積分時間1		_L2I1	41106	0451	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 微分時間1		_L2D1	41107	0452	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 アンチセットリニアアップ 1		L2AR1	41108	0453	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 PID2機能		_L2F2	41109	0454	RW	S16	
Loop2 比例帯2		_L2P2	41110	0455	RW	U16	単位：PV単位
Loop2 積分時間2		_L2I2	41111	0456	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 微分時間2		_L2D2	41112	0457	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 アンチセットリニアアップ 2		L2AR2	41113	0458	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 マニュアルセット		L2PBB	41114	0459	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 テットバント		_L2DB	41115	045A	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 OFF点位置選択		L2CMD	41116	045B	RW	S16	
Loop2 主制御 感度		_L2C1	41117	045C	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 主制御 OFF点位置		L2CP1	41118	045D	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 副制御 感度		_L2C2	41119	045E	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 副制御 OFF点位置		L2CP2	41120	045F	RW	S16	単位：PV単位

## 6. 1 2. S-A アドバンス設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 微分方式		L1DCL	41152	047F	RW	S16	
Loop1 マニュアルリセット機能		L1PBF	41153	0480	RW	S16	
Loop1 自動マニュアルリセットゲイン		L1PBG	41154	0481	RW	S16	単位：0.01倍
Loop1 自動マニュアルリセットバイアス		L1PBS	41155	0482	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 FF機能		_L1FF	41156	0483	RW	S16	0 エッジ 機能無し
							1 エッジ PV判定
							2 エッジ DI1
							3 エッジ DI2
							4 エッジ 仮想DI1
							5 エッジ 仮想DI2
							6 エッジ 仮想DI3
							7 エッジ 仮想DI4
							8 レベル 機能無し
							9 レベル PV判定
							10 レベル DI1
							11 レベル DI2
							12 レベル 仮想DI1
							13 レベル 仮想DI2
							14 レベル 仮想DI3
							15 レベル 仮想DI4
Loop1 FF PVサンプリング間隔		L1FSI	41157	0484	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 FF PV判定回数		L1FJC	41158	0485	RW	S16	単位：1回
Loop1 FF PV判定変化量		L1FJP	41159	0486	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 FF MV1		L1FM1	41160	0487	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 FF MV2		L1FM2	41161	0488	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 FF MV3		L1FM3	41162	0489	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 FF時間1		L1FT1	41163	048A	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 FF時間2		L1FT2	41164	048B	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 FF時間3		L1FT3	41165	048C	RW	S16	単位：0.1秒
Loop1 FF時間4		L1FT4	41166	048D	RW	S16	単位：0.1秒

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Loop2 微分方式		L2DCL	41202	04B1	RW	S16	
Loop2 マニュアルリセット機能		L2PBF	41203	04B2	RW	S16	
Loop2 自動マニュアルリセットゲイン		L2PBG	41204	04B3	RW	S16	単位：0.01倍
Loop2 自動マニュアルリセットバイアス		L2PBS	41205	04B4	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 FF機能		_L2FF	41206	04B5	RW	S16	0 エッジ 機能無し
							1 エッジ PV判定
							2 エッジ DI1
							3 エッジ DI2
							4 エッジ 仮想DI1
							5 エッジ 仮想DI2
							6 エッジ 仮想DI3
							7 エッジ 仮想DI4
							8 レベル 機能無し
							9 レベル PV判定
							10 レベル DI1
							11 レベル DI2
							12 レベル 仮想DI1
							13 レベル 仮想DI2
							14 レベル 仮想DI3
15 レベル 仮想DI4							
Loop2 FF PVサンプリング間隔		L2FSI	41207	04B6	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 FF PV判定回数		L2FJC	41208	04B7	RW	S16	単位：1回
Loop2 FF PV判定変化量		L2FJP	41209	04B8	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 FF MV1		L2FM1	41210	04B9	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 FF MV2		L2FM2	41211	04BA	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 FF MV3		L2FM3	41212	04BB	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 FF時間1		L2FT1	41213	04BC	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 FF時間2		L2FT2	41214	04BD	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 FF時間3		L2FT3	41215	04BE	RW	S16	単位：0.1秒
Loop2 FF時間4		L2FT4	41216	04BF	RW	S16	単位：0.1秒

## 6. 1.3. S-B チューニング設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 チューニング種類		L1TUN	41252	04E3	RW	S16	
Loop1 ATタイプ		L1TYP	41253	04E4	RW	S16	
Loop1 AT係数		L1ATG	41254	04E5	RW	S16	単位：0.1倍
Loop1 AT I係数		L1AIG	41255	04E6	RW	S16	単位：0.1倍
Loop1 AT D係数		L1ADG	41256	04E7	RW	S16	単位：0.1倍
Loop1 AT感度		L1ATC	41257	04E8	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 AT振幅回数		L1ATS	41258	04E9	RW	S16	単位：回
Loop1 AT用SVハイス		L1ASV	41259	04EA	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 AT起動画面		_L1AT	41260	04EB	RW	S16	0 OFF
							1 PID1 AT
							2 PID2 AT
							3 PID1, 2 AT

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop2 チューニング種類		L2TUN	41277	04FC	RW	S16	
Loop2 ATタイプ		L2TYP	41278	04FD	RW	S16	
Loop2 AT係数		L2ATG	41279	04FE	RW	S16	単位：0.1倍
Loop2 AT I係数		L2AIG	41280	04FF	RW	S16	単位：0.1倍
Loop2 AT D係数		L2ADG	41281	0500	RW	S16	単位：0.1倍
Loop2 AT感度		L2ATC	41282	0501	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 AT振幅回数		L2ATS	41283	0502	RW	S16	単位：回
Loop2 AT用SVハイス		L2ASV	41284	0503	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 AT起動画面		_L2AT	41285	0504	RW	S16	0 OFF
							1 PID1 AT
							2 PID2 AT
							3 PID1, 2 AT

## 6. 1 4. S-C フェイルセーフ設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 ループ 異常		_L1LP	41302	0515	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop1 主制御 ループ 異常PV閾値		L1TS1	41303	0516	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 主制御 ループ 異常操作量閾値		L1MS1	41304	0517	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 主制御 ループ 異常PV変化量		L1PS1	41305	0518	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 主制御 ループ 異常時間		L1LT1	41306	0519	RW	S16	単位：秒
Loop1 副制御 ループ 異常PV閾値		L1TS2	41307	051A	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 副制御 ループ 異常操作量閾値		L1MS2	41308	051B	RW	S16	単位：0.1%
Loop1 副制御 ループ 異常PV変化量		L1PS2	41309	051C	RW	S16	単位：PV単位
Loop1 副制御 ループ 異常時間		L1LT2	41310	051D	RW	S16	単位：秒
Loop1 異常判定 ER1-7(CT1異常)		L1E7S	41311	051E	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop1 異常判定 ER1-8(CT2異常)		L1E8S	41312	051F	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop1 異常判定 ER1-B(通信異常)		L1EBS	41313	0520	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop1 主制御 異常時操作量		L1FA1	41314	0521	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L1ML1”
Loop1 副制御 異常時操作量		L1FA2	41315	0522	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L1ML2”



名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop2 ループ異常		_L2LP	41352	0547	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop2 主制御 ループ異常PV閾値		L2TS1	41353	0548	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 主制御 ループ異常操作量閾値		L2MS1	41354	0549	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 主制御 ループ異常PV変化量		L2PS1	41355	054A	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 主制御 ループ異常時間		L2LT1	41356	054B	RW	S16	単位：秒
Loop2 副制御 ループ異常PV閾値		L2TS2	41357	054C	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 副制御 ループ異常操作量閾値		L2MS2	41358	054D	RW	S16	単位：0.1%
Loop2 副制御 ループ異常PV変化量		L2PS2	41359	054E	RW	S16	単位：PV単位
Loop2 副制御 ループ異常時間		L2LT2	41360	054F	RW	S16	単位：秒
Loop2 異常判定 ER2-7 (CT1異常)		L2E7S	41361	0550	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop2 異常判定 ER2-8 (CT2異常)		L2E8S	41362	0551	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop2 異常判定 ER2-B (通信異常)		L2EBS	41363	0552	RW	S16	0 OFF
							1 ON
Loop2 主制御 異常時操作量		L2FA1	41364	0553	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L2ML1”
Loop2 副制御 異常時操作量		L2FA2	41365	0554	RW	S16	単位：0.1% ※ -101：“L2ML2”

## 6. 15. S-D イベント設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項	
EV1 イベント対象選択		__EIS	41402	0579	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
20	OUT4 ON/OFF回数							
EV1 イベント機能		__EIF	41403	057A	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 + 制御ポート連動機能	
EV1 イベント下限		__EIL	41404	057B	RW	S16	単位：PV単位	
EV1 イベント上限		__EIH	41405	057C	RW	S16	単位：PV単位	
EV1 イベント感度		__EIC	41406	057D	RW	S16	単位：PV単位	
EV1 イベント判定時間		__EIT	41407	057E	RW	S16	単位：秒	
EV1 イベントアラーム表示		E1ALM	41408	057F	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV2 イベント対象選択		_E2S	41427	0592	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV2 イベント機能		_E2F	41428	0593	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV2 イベント下限		_E2L	41429	0594	RW	S16	単位：PV単位	
EV2 イベント上限		_E2H	41430	0595	RW	S16	単位：PV単位	
EV2 イベント感度		_E2C	41431	0596	RW	S16	単位：PV単位	
EV2 イベント判定時間		_E2T	41432	0597	RW	S16	単位：秒	
EV2 イベントアラーム表示		E2ALM	41433	0598	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV3 イベント対象選択		_E3S	41452	05AB	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV3 イベント機能		_E3F	41453	05AC	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV3 イベント下限		_E3L	41454	05AD	RW	S16	単位：PV単位	
EV3 イベント上限		_E3H	41455	05AE	RW	S16	単位：PV単位	
EV3 イベント感度		_E3C	41456	05AF	RW	S16	単位：PV単位	
EV3 イベント判定時間		_E3T	41457	05B0	RW	S16	単位：秒	
EV3 イベントアラーム表示		E3ALM	41458	05B1	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
EV4 イベント対象選択	_E4S	41477	05C4	RW	S16	0	Loop1 PV
						1	Loop1 制御SV
						2	Loop1 偏差(PV-SV)
						3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
						4	L1MV1
						5	L1MV2
						6	Loop2 PV
						7	Loop2 制御SV
						8	Loop2 偏差(PV-SV)
						9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
						10	L2MV1
						11	L2MV2
						12	ch1 PV
						13	ch2 PV
						14	CT1
						15	CT2
						16	運転時間
						17	OUT1 ON/OFF回数
						18	OUT2 ON/OFF回数
						19	OUT3 ON/OFF回数
						20	OUT4 ON/OFF回数
EV4 イベント機能	_E4F	41478	05C5	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV4 イベント下限	_E4L	41479	05C6	RW	S16	単位：PV単位	
EV4 イベント上限	_E4H	41480	05C7	RW	S16	単位：PV単位	
EV4 イベント感度	_E4C	41481	05C8	RW	S16	単位：PV単位	
EV4 イベント判定時間	_E4T	41482	05C9	RW	S16	単位：秒	
EV4 イベントアラーム表示	E4ALM	41483	05CA	RW	S16	0	アラーム無し
						1	Loop1アラーム
						2	Loop2アラーム
						3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV5 イベント対象選択		_E5S	41502	05DD	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV5 イベント機能		_E5F	41503	05DE	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV5 イベント下限		_E5L	41504	05DF	RW	S16	単位：PV単位	
EV5 イベント上限		_E5H	41505	05E0	RW	S16	単位：PV単位	
EV5 イベント感度		_E5C	41506	05E1	RW	S16	単位：PV単位	
EV5 イベント判定時間		_E5T	41507	05E2	RW	S16	単位：秒	
EV5 イベントアラーム表示		E5ALM	41508	05E3	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV6 イベント対象選択		_E6S	41527	05F6	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV6 イベント機能		_E6F	41528	05F7	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV6 イベント下限		_E6L	41529	05F8	RW	S16	単位：PV単位	
EV6 イベント上限		_E6H	41530	05F9	RW	S16	単位：PV単位	
EV6 イベント感度		_E6C	41531	05FA	RW	S16	単位：PV単位	
EV6 イベント判定時間		_E6T	41532	05FB	RW	S16	単位：秒	
EV6 イベントアラーム表示		E6ALM	41533	05FC	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV7 イベント対象選択		_E7S	41552	060F	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV7 イベント機能		_E7F	41553	0610	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV7 イベント下限		_E7L	41554	0611	RW	S16	単位：PV単位	
EV7 イベント上限		_E7H	41555	0612	RW	S16	単位：PV単位	
EV7 イベント感度		_E7C	41556	0613	RW	S16	単位：PV単位	
EV7 イベント判定時間		_E7T	41557	0614	RW	S16	単位：秒	
EV7 イベントアラーム表示		E7ALM	41558	0615	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム



名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV8 イベント対象選択		_E8S	41577	0628	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV8 イベント機能		_E8F	41578	0629	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 + 制御モード連動機能	
EV8 イベント下限		_E8L	41579	062A	RW	S16	単位：PV単位	
EV8 イベント上限		_E8H	41580	062B	RW	S16	単位：PV単位	
EV8 イベント感度		_E8C	41581	062C	RW	S16	単位：PV単位	
EV8 イベント判定時間		_E8T	41582	062D	RW	S16	単位：秒	
EV8 イベントアラーム表示		E8ALM	41583	062E	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV9 イベント対象選択		_E9S	41602	0641	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV9 イベント機能		_E9F	41603	0642	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV9 イベント下限		_E9L	41604	0643	RW	S16	単位：PV単位	
EV9 イベント上限		_E9H	41605	0644	RW	S16	単位：PV単位	
EV9 イベント感度		_E9C	41606	0645	RW	S16	単位：PV単位	
EV9 イベント判定時間		_E9T	41607	0646	RW	S16	単位：秒	
EV9 イベントアラーム表示		E9ALM	41608	0647	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項	
EV10 イベント対象選択		_EAS	41627	065A	RW	S16	0	Loop1 PV
							1	Loop1 制御SV
							2	Loop1 偏差(PV-SV)
							3	Loop1 偏差(PV-制御SV)
							4	L1MV1
							5	L1MV2
							6	Loop2 PV
							7	Loop2 制御SV
							8	Loop2 偏差(PV-SV)
							9	Loop2 偏差(PV-制御SV)
							10	L2MV1
							11	L2MV2
							12	ch1 PV
							13	ch2 PV
							14	CT1
							15	CT2
							16	運転時間
							17	OUT1 ON/OFF回数
							18	OUT2 ON/OFF回数
							19	OUT3 ON/OFF回数
							20	OUT4 ON/OFF回数
EV10 イベント機能		_EAF	41628	065B	RW	S16	*** ←16進数       + 機能  + 付加機能 ++ 制御モード連動機能	
EV10 イベント下限		_EAL	41629	065C	RW	S16	単位：PV単位	
EV10 イベント上限		_EAH	41630	065D	RW	S16	単位：PV単位	
EV10 イベント感度		_EAC	41631	065E	RW	S16	単位：PV単位	
EV10 イベント判定時間		_EAT	41632	065F	RW	S16	単位：秒	
EV10 イベントアラーム表示		EAALM	41633	0660	RW	S16	0	アラーム無し
							1	Loop1アラーム
							2	Loop2アラーム
							3	両Loopアラーム

## 6. 1 6. S-E タイマ設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Timer1 タイマ機能		_T1F	41652	0673	RW	S16	0 機能OFF
							1 オートスタート
							2 マニュアルスタート
							3 オートSVスタート (LOOP1)
							4 マニュアルSVスタート (LOOP1)
							5 オートSVスタート (LOOP2)
							6 マニュアルSVスタート (LOOP2)
							7 DI1スタート
							8 DI2スタート
							9 仮想DI1スタート
							10 仮想DI2スタート
							11 仮想DI3スタート
							12 仮想DI4スタート
							13 イベント1スタート
							14 イベント2スタート
							15 イベント3スタート
							16 イベント4スタート
							17 イベント5スタート
							18 イベント6スタート
							19 イベント7スタート
							20 イベント8スタート
							21 イベント9スタート
							22 イベント10スタート
							23 タイマ1ON <sup>デ</sup> イレスタート
							24 タイマ1OFF <sup>デ</sup> イレスタート
							25 タイマ1ON <sup>デ</sup> イレイ中動作
							26 タイマ1OFF <sup>デ</sup> イレイ中動作
							27 タイマ1ENDスタート
							28 タイマ2ON <sup>デ</sup> イレスタート
							29 タイマ2OFF <sup>デ</sup> イレスタート
							30 タイマ2ON <sup>デ</sup> イレイ中動作
							31 タイマ2OFF <sup>デ</sup> イレイ中動作
							32 タイマ2ENDスタート
							33 ストップ スタート(プログラムモード時)
							34 ソークスタート(プログラムモード時)
Timer1 スタートSV許容幅		_T1SV	41653	0674	RW	S16	単位: PV単位
Timer1 タイマ単位		_T1HM	41654	0675	RW	S16	
Timer1 ON <sup>デ</sup> イレタイマ		_T1ON	41655	0676	RW	S16	単位: 分 又は 秒
Timer1 OFF <sup>デ</sup> イレタイマ		_T1OF	41656	0677	RW	S16	単位: 分 又は 秒
Timer1 END時制御		_T1EM	41657	0678	RW	S16	0 制御停止
							1 制御継続
Timer1 繰り返し回数		_T1RP	41658	0679	RW	S16	単位: 回
Timer1 初回ON <sup>デ</sup> イレ		T1FON	41659	067A	RW	S16	0 OFF
							1 ON

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Timer2 タイマ機能		_T2F	41677	068C	RW	S16	0 機能OFF
							1 オートスタート
							2 マニュアルスタート
							3 オートSVスタート (LOOP1)
							4 マニュアルSVスタート (LOOP1)
							5 オートSVスタート (LOOP2)
							6 マニュアルSVスタート (LOOP2)
							7 DI1スタート
							8 DI2スタート
							9 仮想DI1スタート
							10 仮想DI2スタート
							11 仮想DI3スタート
							12 仮想DI4スタート
							13 イベント1スタート
							14 イベント2スタート
							15 イベント3スタート
							16 イベント4スタート
							17 イベント5スタート
							18 イベント6スタート
							19 イベント7スタート
							20 イベント8スタート
							20 イベント9スタート
							21 イベント10スタート
							22 タイマ1ON <sup>レ</sup> イリス
							23 タイマ1OFF <sup>レ</sup> イリス
							24 タイマ1ON <sup>レ</sup> イリ中動作
							25 タイマ1OFF <sup>レ</sup> イリ中動作
							26 タイマ1ENDスタート
							27 タイマ2ON <sup>レ</sup> イリス
							28 タイマ2OFF <sup>レ</sup> イリス
							29 タイマ2ON <sup>レ</sup> イリ中動作
							30 タイマ2OFF <sup>レ</sup> イリ中動作
							31 タイマ2ENDスタート
							32 ステップスタート(プログラムモード時)
33 ソークスタート(プログラムモード時)							
Timer2 スタートSV許容幅		_T2SV	41678	068D	RW	S16	単位: PV単位
Timer2 タイマ単位		_T2HM	41679	068E	RW	S16	
Timer2 ON <sup>レ</sup> イリタイマ		_T2ON	41680	068F	RW	S16	単位: 分 又は 秒
Timer2 OFF <sup>レ</sup> イリタイマ		_T2OF	41681	0690	RW	S16	単位: 分 又は 秒
Timer2 END時制御		_T2EM	41682	0691	RW	S16	0 制御停止
							1 制御継続
Timer2 繰り返し回数		_T2RP	41683	0692	RW	S16	単位: 回
Timer2 初回ON <sup>レ</sup> イリ		T2FON	41684	0693	RW	S16	0 OFF
							1 ON

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Timer3 タイマ機能		_T3F	41702	06A5	RW	S16	0 機能OFF
							1 オートスタート
							2 マニュアルスタート
							3 オートSVスタート (LOOP1)
							4 マニュアルSVスタート (LOOP1)
							5 オートSVスタート (LOOP2)
							6 マニュアルSVスタート (LOOP2)
							7 DI1スタート
							8 DI2スタート
							9 仮想DI1スタート
							10 仮想DI2スタート
							11 仮想DI3スタート
							12 仮想DI4スタート
							13 イベント1スタート
							14 イベント2スタート
							15 イベント3スタート
							16 イベント4スタート
							17 イベント5スタート
							18 イベント6スタート
							19 イベント7スタート
							20 イベント8スタート
							20 イベント9スタート
							21 イベント10スタート
							22 タイマ1ON <sup>レ</sup> イスタート
							23 タイマ1OFF <sup>レ</sup> イスタート
							24 タイマ1ON <sup>レ</sup> イ中動作
							25 タイマ1OFF <sup>レ</sup> イ中動作
							26 タイマ1ENDスタート
							27 タイマ2ON <sup>レ</sup> イスタート
							28 タイマ2OFF <sup>レ</sup> イスタート
							29 タイマ2ON <sup>レ</sup> イ中動作
							30 タイマ2OFF <sup>レ</sup> イ中動作
							31 タイマ2ENDスタート
							32 ステップスタート(プログラムモード時)
33 ソークスタート(プログラムモード時)							
Timer3 スタートSV許容幅		_T3SV	41703	06A6	RW	S16	単位: PV単位
Timer3 タイマ単位		_T3HM	41704	06A7	RW	S16	
Timer3 ON <sup>レ</sup> イタイマ		_T3ON	41705	06A8	RW	S16	単位: 分 又は 秒
Timer3 OFF <sup>レ</sup> イタイマ		_T3OF	41706	06A9	RW	S16	単位: 分 又は 秒
Timer3 END時制御		_T3EM	41707	06AA	RW	S16	0 制御停止
							1 制御継続
Timer3 繰り返し回数		_T3RP	41708	06AB	RW	S16	単位: 回
Timer3 初回ON <sup>レ</sup> イ		T3FON	41709	06AC	RW	S16	0 OFF
							1 ON

## 6. 17. S-F 通信設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
COM1 連携機能		C1PAF	41727	06BE	RW	S16	0 連携無し
							1 連携マスク
							2 連携スレーブ
COM1 通信プロトコル		C1PRT	41728	06BF	RW	S16	
COM1 通信パラメータ		C1COM	41729	06C0	RW	S16	*** ←16進数       +— ストップビット   +— パリティ  +— データ長 +— BCC
							BCC
							0 無し
							1 有り
							データ長
							0 7bit
							1 8bit
							パリティ
							0 無し
							1 奇数
							2 偶数
							ストップビット
0 1bit							
1 2bit							
COM1 通信速度		C1BPS	41730	06C1	RW	S16	0 2400bps
							1 4800bps
							2 9600bps
							3 19200bps
							4 38400bps
COM1 通信アドレス		C1ADR	41731	06C2	RW	S16	単位：局
COM1 通信遅延時間		C1AWT	41732	06C3	RW	S16	単位：ミリ秒
COM1 アクセス制限		C1MOD	41733	06C4	RW	S16	0 書き込み禁止
							1 書き込み可
COM1 データ記憶動作		C1SAV	41734	06C5	RW	S16	0 記憶要求レジスタへの要求で記憶
							1 Write要求で記憶
COM1 運転データリセット		C1RDR	41735	06C6	RW	S16	0 リセットしない
							1 リセットする
COM1 接続台数		C1CON	41736	06C7	RW	S16	単位：台
COM1 異常判定台数		C1COE	41737	06C8	RW	S16	0 1台
							1 全台数
COM1 T.O. 判定時間		C1TOT	41738	06C9	RW	S16	単位：0.1秒
COM1 通信異常判定時間		C1CER	41739	06CA	RW	S16	単位：秒

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
COM2 連携機能		C2PAF	41777	06F0	RW	S16	0 連携無し
							1 連携マスク
							2 連携スレーブ
COM2 通信プロトコル		C2PRT	41778	06F1	RW	S16	
COM2 通信パラメータ		C2COM	41779	06F2	RW	S16	*** ←16進数         +— ストップビット   +— パリティ  +— データ長 +— BCC
							BCC
							0 無し
							1 有り
							データ長
							0 7bit
							1 8bit
							パリティ
							0 無し
							1 奇数
							2 偶数
							ストップビット
0 1bit							
1 2bit							
COM2 通信速度		C2BPS	41780	06F3	RW	S16	0 2400bps
							1 4800bps
							2 9600bps
							3 19200bps
							4 38400bps
COM2 通信アドレス		C2ADR	41781	06F4	RW	S16	単位：局
COM2 通信遅延時間		C2AWT	41782	06F5	RW	S16	単位：ミリ秒
COM2 アクセス制限		C2MOD	41783	06F6	RW	S16	0 書き込み禁止
							1 書き込み可
COM2 データ記憶動作		C2SAV	41784	06F7	RW	S16	0 記憶要求レジスタへの要求で記憶
							1 Write要求で記憶
COM2 運転データリセット		C2RDR	41785	06F8	RW	S16	0 リセットしない
							1 リセットする
COM2 接続台数		C2CON	41786	06F9	RW	S16	単位：台
COM2 異常判定台数		C2COE	41787	06FA	RW	S16	0 1台
							1 全台数
COM2 T.O. 判定時間		C2TOT	41788	06FB	RW	S16	単位：0.1秒
COM2 通信異常判定時間		C2CER	41789	06FC	RW	S16	単位：秒



## 6. 18. S-G 制御ブロック割当設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop1 制御モード割当		_L1RD	41827	0722	RW	S16	
Loop1 PV割当		_L1RP	41828	0723	RW	S16	
Loop1 演算AI式		_L1RA	41829	0724	RW	S16	
Loop1 SV割当		_L1RS	41830	0725	RW	S16	
Loop1 MV割当		_L1RM	41831	0726	RW	S16	
Loop1 スレブゲイン		_L1RG	41832	0727	RW	S16	単位: 0.001倍
Loop1 スレブバイアス		_L1RB	41833	0728	RW	S16	単位: PV単位

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Loop2 制御モード割当		_L2RD	41852	073B	RW	S16	
Loop2 PV割当		_L2RP	41853	073C	RW	S16	
Loop2 演算AI式		_L2RA	41854	073D	RW	S16	
Loop2 SV割当		_L2RS	41855	073E	RW	S16	
Loop2 MV割当		_L2RM	41856	073F	RW	S16	
Loop2 スレブゲイン		_L2RG	41857	0740	RW	S16	単位: 0.001倍
Loop2 スレブバイアス		_L2RB	41858	0741	RW	S16	単位: PV単位

## 6. 1 9. S-H 論理式設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
Logic1 論理式		G1LGC	41877	0754	RW	S16	
Logic1 論理項A選択		_G1LA	41878	0755	RW	S16	0 機能無し (FALSE固定)
							1 RDY (LOOP1)
							2 RUN (LOOP1)
							3 MAN (LOOP1)
							4 RDY (LOOP2)
							5 RUN (LOOP2)
							6 MAN (LOOP2)
							7 エント出力 (プログラム運転時)
							8 イベント1
Logic1 論理項B選択		_G1LB	41879	0756	RW	S16	9 イベント2
							10 イベント3
							11 イベント4
							12 イベント5
							13 イベント6
							14 イベント7
							15 イベント8
							16 イベント9
							17 イベント10
Logic1 論理項C選択		_G1LC	41880	0757	RW	S16	18 タイマ1
							19 タイマ1 ONデレイ
							20 タイマ1 OFFデレイ
							21 タイマ1 END
							22 タイマ2
							23 タイマ2 ONデレイ
							24 タイマ2 OFFデレイ
							25 タイマ2 END
							26 タイマ3
Logic1 論理項D選択		_G1LD	41881	0758	RW	S16	27 タイマ3 ONデレイ
							28 タイマ3 OFFデレイ
							29 タイマ3 END
							30 DI1
							31 DI2
							32 仮想DI1
							33 仮想DI2
							34 仮想DI3
							35 仮想DI4
36 論理式1							
37 論理式2							
38 論理式3							
39 論理式4							
Logic1 論理項A反転		G1LAR	41882	0759	RW	S16	
Logic1 論理項B反転		G1LBR	41883	075A	RW	S16	
Logic1 論理項C反転		G1LCR	41884	075B	RW	S16	
Logic1 論理項D反転		G1LDR	41885	075C	RW	S16	
Logic1 論理確定時間		_G1LT	41886	075D	RW	S16	
Logic1 論理アーム表示		G1ALM	41887	075E	RW	S16	0 アーム無し
							1 Loop1アーム
							2 Loop2アーム
							3 両Loopアーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Logic2 論理式		G2LGC	41902	076D	RW	S16	
Logic2 論理項A選択		_G2LA	41903	076E	RW	S16	0 機能無し(FALSE固定)
							1 RDY (LOOP1)
							2 RUN (LOOP1)
							3 MAN (LOOP1)
							4 RDY (LOOP2)
							5 RUN (LOOP2)
							6 MAN (LOOP2)
							7 エド 出力(プログラム運転時)
							8 イベント1
Logic2 論理項B選択		_G2LB	41904	076F	RW	S16	9 イベント2
							10 イベント3
							11 イベント4
							12 イベント5
							13 イベント6
							14 イベント7
							15 イベント8
							16 イベント9
							17 イベント10
Logic2 論理項C選択		_G2LC	41905	0770	RW	S16	18 タイマ1
							19 タイマ1 ONデレイ
							20 タイマ1 OFFデレイ
							21 タイマ1 END
							22 タイマ2
							23 タイマ2 ONデレイ
							24 タイマ2 OFFデレイ
							25 タイマ2 END
							26 タイマ3
Logic2 論理項D選択		_G2LD	41906	0771	RW	S16	27 タイマ3 ONデレイ
							28 DI1
							29 DI2
							30 仮想DI1
							31 仮想DI2
							32 仮想DI3
							33 仮想DI4
							34 論理式1
							35 論理式2
36 論理式3							
37 論理式4							
Logic2 論理項A反転		G2LAR	41907	0772	RW	S16	
Logic2 論理項B反転		G2LBR	41908	0773	RW	S16	
Logic2 論理項C反転		G2LCR	41909	0774	RW	S16	
Logic2 論理項D反転		G2LDR	41910	0775	RW	S16	
Logic2 論理確定時間		_G2LT	41911	0776	RW	S16	
Logic2 論理アラーム表示		G2ALM	41912	0777	RW	S16	0 アラーム無し
							1 Loop1アラーム
							2 Loop2アラーム
							3 両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Logic3 論理式		G3LGC	41927	0786	RW	S16	
Logic3 論理項A選択		_G3LA	41928	0787	RW	S16	0 機能無し(FALSE固定)
							1 RDY (LOOP1)
							2 RUN (LOOP1)
							3 MAN (LOOP1)
							4 RDY (LOOP2)
							5 RUN (LOOP2)
							6 MAN (LOOP2)
							7 エド 出力(プログラム運転時)
							8 イベント1
Logic3 論理項B選択		_G3LB	41929	0788	RW	S16	9 イベント2
							10 イベント3
							11 イベント4
							12 イベント5
							13 イベント6
							14 イベント7
							15 イベント8
							16 イベント9
							17 イベント10
Logic3 論理項C選択		_G3LC	41930	0789	RW	S16	18 タイマ1
							19 タイマ1 ONデレイ
							20 タイマ1 OFFデレイ
							21 タイマ1 END
							22 タイマ2
							23 タイマ2 ONデレイ
							24 タイマ2 OFFデレイ
							25 タイマ2 END
							26 タイマ3
27 タイマ3 ONデレイ							
Logic3 論理項D選択		_G3LD	41931	078A	RW	S16	28 DI1
							29 DI2
							30 仮想DI1
							31 仮想DI2
							32 仮想DI3
							33 仮想DI4
							34 論理式1
							35 論理式2
							36 論理式3
37 論理式4							
Logic3 論理項A反転		G3LAR	41932	078B	RW	S16	
Logic3 論理項B反転		G3LBR	41933	078C	RW	S16	
Logic3 論理項C反転		G3LCR	41934	078D	RW	S16	
Logic3 論理項D反転		G3LDR	41935	078E	RW	S16	
Logic3 論理確定時間		_G3LT	41936	078F	RW	S16	
Logic3 論理アラーム表示		G3ALM	41937	0790	RW	S16	0 アラーム無し
							1 Loop1アラーム
							2 Loop2アラーム
							3 両Loopアラーム

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	データ サイズ	特記事項
Logic4 論理式		G4LGC	41952	079F	RW	S16	
Logic4 論理項A選択		_G4LA	41953	07A0	RW	S16	0 機能無し(FALSE固定)
							1 RDY (LOOP1)
							2 RUN (LOOP1)
							3 MAN (LOOP1)
							4 RDY (LOOP2)
							5 RUN (LOOP2)
							6 MAN (LOOP2)
							7 エント出力(プログラム運転時)
							8 イベント1
Logic4 論理項B選択		_G4LB	41954	07A1	RW	S16	9 イベント2
							10 イベント3
							11 イベント4
							12 イベント5
							13 イベント6
							14 イベント7
							15 イベント8
							16 イベント9
							17 イベント10
Logic4 論理項C選択		_G4LC	41955	07A2	RW	S16	18 タイマ1
							19 タイマ1 ONデレイ
							20 タイマ1 OFFデレイ
							21 タイマ1 END
							22 タイマ2
							23 タイマ2 ONデレイ
							24 タイマ2 OFFデレイ
							25 タイマ2 END
							26 タイマ3
Logic4 論理項D選択		_G4LD	41956	07A3	RW	S16	27 タイマ3 ONデレイ
							28 DI1
							29 DI2
							30 仮想DI1
							31 仮想DI2
							32 仮想DI3
							33 仮想DI4
							34 論理式1
							35 論理式2
36 論理式3							
37 論理式4							
Logic4 論理項A反転		G4LAR	41957	07A4	RW	S16	
Logic4 論理項B反転		G4LBR	41958	07A5	RW	S16	
Logic4 論理項C反転		G4LCR	41959	07A6	RW	S16	
Logic4 論理項D反転		G4LDR	41960	07A7	RW	S16	
Logic4 論理確定時間		_G4LT	41961	07A8	RW	S16	
Logic4 論理アラーム表示		G4ALM	41962	07A9	RW	S16	0 アラーム無し
							1 Loop1アラーム
							2 Loop2アラーム
							3 両Loopアラーム

## 6. 20. S-I 優先画面設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
優先画面01		PRI01	41977	07B8	RW	S16	画面割当表 参照
優先画面02		PRI02	41978	07B9	RW	S16	
優先画面03		PRI03	41979	07BA	RW	S16	
優先画面04		PRI04	41980	07BB	RW	S16	
優先画面05		PRI05	41981	07BC	RW	S16	
優先画面06		PRI06	41982	07BD	RW	S16	
優先画面07		PRI07	41983	07BE	RW	S16	
優先画面08		PRI08	41984	07BF	RW	S16	
優先画面09		PRI09	41985	07C0	RW	S16	
優先画面10		PRI10	41986	07C1	RW	S16	
優先画面11		PRI11	41987	07C2	RW	S16	
優先画面12		PRI12	41988	07C3	RW	S16	
優先画面13		PRI13	41989	07C4	RW	S16	
優先画面14		PRI14	41990	07C5	RW	S16	
優先画面15		PRI15	41991	07C6	RW	S16	
優先画面16		PRI16	41992	07C7	RW	S16	

## 6. 21. S-J Modbusアドレス割当設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
MODBUSアドレス割当 0000h番地		M0000	42001	07D0	RW	S32	30000 : OFF
MODBUSアドレス割当 0002h番地		M0002	42003	07D2	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0004h番地		M0004	42005	07D4	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0006h番地		M0006	42007	07D6	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0008h番地		M0008	42009	07D8	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 000Ah番地		M000A	42011	07DA	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 000Ch番地		M000C	42013	07DC	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 000Eh番地		M000E	42015	07DE	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0010h番地		M0010	42017	07E0	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0012h番地		M0012	42019	07E2	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0014h番地		M0014	42021	07E4	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0016h番地		M0016	42023	07E6	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 0018h番地		M0018	42025	07E8	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 001Ah番地		M001A	42027	07EA	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 001Ch番地		M001C	42029	07EC	RW	S32	
MODBUSアドレス割当 001Eh番地		M001E	42031	07EE	RW	S32	

## 6. 2.2. S-K バンク割当設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
バンク割当01		__B01	42039	07F6	RW	S16	画面割当表 参照
バンク割当02		__B02	42040	07F7	RW	S16	
バンク割当03		__B03	42041	07F8	RW	S16	
バンク割当04		__B04	42042	07F9	RW	S16	
バンク割当05		__B05	42043	07FA	RW	S16	
バンク割当06		__B06	42044	07FB	RW	S16	
バンク割当07		__B07	42045	07FC	RW	S16	
バンク割当08		__B08	42046	07FD	RW	S16	
バンク割当09		__B09	42047	07FE	RW	S16	
バンク割当10		__B10	42048	07FF	RW	S16	
バンク割当11		__B11	42049	0800	RW	S16	
バンク割当12		__B12	42050	0801	RW	S16	
バンク割当13		__B13	42051	0802	RW	S16	
バンク割当14		__B14	42052	0803	RW	S16	
バンク割当15		__B15	42053	0804	RW	S16	
バンク割当16		__B16	42054	0805	RW	S16	

## 6. 2.3. S-L バンク設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
バンク切替		_BANK	42066	0811	RW	S16	
バンク上限		BANKH	42067	0812	RW	S16	

## 6. 2.4. S-M バンク自動切替設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
バンク切替機能		__BKF	42077	081C	RW	S16	** ←16進数     +— 機能 +— 制御ポート連動機能
ゾーン閾値1		__PM1	42078	081D	RW	S16	単位：PV単位
ゾーン閾値2		__PM2	42079	081E	RW	S16	単位：PV単位
ゾーン閾値3		__PM3	42080	081F	RW	S16	単位：PV単位
ゾーン閾値4		__PM4	42081	0820	RW	S16	単位：PV単位
ゾーン閾値5		__PM5	42082	0821	RW	S16	単位：PV単位
ゾーン閾値6		__PM6	42083	0822	RW	S16	単位：PV単位
ゾーン閾値7		__PM7	42084	0823	RW	S16	単位：PV単位
ゾーン閾値切替感度		__ASC	42085	0824	RW	S16	単位：PV単位



## 6. 25. S-N プログラム機能設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
運転手類		_C_P	42102	0835	RW	S16	
プログラムモード		_PGMD	42103	0836	RW	S16	
停電補償幅		_POC	42104	0837	RW	S16	単位：PV単位
時間単位		_HMP	42105	0838	RW	S16	
ウェイト幅		_WAIT	42106	0839	RW	S16	単位：PV単位

## 6. 26. S-O プログラム設定

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
使用ステップ数		_STPN	42127	084E	RW	S16	
ステップ1指定バンク		_S1BK	42128	084F	RW	S16	
ステップ1SV		_S1SV	42129	0850	RW	S16	単位：PV単位
ステップ1時間		_S1TM	42130	0851	RW	S16	単位：分 又は 秒
ステップ2指定バンク		_S2BK	42131	0852	RW	S16	
ステップ2SV		_S2SV	42132	0853	RW	S16	単位：PV単位
ステップ2時間		_S2TM	42133	0854	RW	S16	単位：分 又は 秒
ステップ3指定バンク		_S3BK	42134	0855	RW	S16	
ステップ3SV		_S3SV	42135	0856	RW	S16	単位：PV単位
ステップ3時間		_S3TM	42136	0857	RW	S16	単位：分 又は 秒
ステップ4指定バンク		_S4BK	42137	0858	RW	S16	
ステップ4SV		_S4SV	42138	0859	RW	S16	単位：PV単位
ステップ4時間		_S4TM	42139	085A	RW	S16	単位：分 又は 秒
ステップ5指定バンク		_S5BK	42140	085B	RW	S16	
ステップ5SV		_S5SV	42141	085C	RW	S16	単位：PV単位
ステップ5時間		_S5TM	42142	085D	RW	S16	単位：分 又は 秒
ステップ6指定バンク		_S6BK	42143	085E	RW	S16	
ステップ6SV		_S6SV	42144	085F	RW	S16	単位：PV単位
ステップ6時間		_S6TM	42145	0860	RW	S16	単位：分 又は 秒
ステップ7指定バンク		_S7BK	42146	0861	RW	S16	
ステップ7SV		_S7SV	42147	0862	RW	S16	単位：PV単位
ステップ7時間		_S7TM	42148	0863	RW	S16	単位：分 又は 秒
ステップ8指定バンク		_S8BK	42149	0864	RW	S16	
ステップ8SV		_S8SV	42150	0865	RW	S16	単位：PV単位
ステップ8時間		_S8TM	42151	0866	RW	S16	単位：分 又は 秒
繰り返しスタートステップ		STRST	42152	0867	RW	S16	
繰り返しエンドステップ		ENDST	42153	0868	RW	S16	9：最終ステップ("STEPn")
繰り返し回数		_RUNP	42154	0869	RW	S16	単位：回

## 6. 27. S-Q メンテナンス情報

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
OUT1 ON/OFF回数エンタ		OUT1C	42206	089D	RW	S16	単位：100回
OUT2 ON/OFF回数エンタ		OUT2C	42207	089E	RW	S16	単位：100回
OUT3 ON/OFF回数エンタ		OUT3C	42208	089F	RW	S16	単位：100回
OUT4 ON/OFF回数エンタ		OUT4C	42209	08A0	RW	S16	単位：100回

## 6. 28. その他

名称	識別子 (3文字)	識別子 (5文字)	絶対 アドレス	相対 アドレス	RW	デー タ サイズ	特記事項
記憶要求		__STR	45001	1388	RW	S16	R:0で応答 W:1で記憶
仮想DI1値		VDI1V	45002	1389	RW	S16	0(OFF)/1(ON)
仮想DI2値		VDI2V	45003	138A	RW	S16	
仮想DI3値		VDI3V	45004	138B	RW	S16	
仮想DI4値		VDI4V	45005	138C	RW	S16	
プログラム運転指令		PGRUN	45006	138D	RW	S16	0:運転停止 1:運転開始/一時停止解除 2:一時停止 3:ステップ送り
タイマ1開始/停止指令		T1RUN	45007	138E	RW	S16	0:R Wait W 停止 1:R Wait以外 W 開始
タイマ2開始/停止指令		T2RUN	45008	138F	RW	S16	
タイマ3開始/停止指令		T3RUN	45009	1390	RW	S16	
制御ループ1異常 リセット指令		L1ERT	45010	1391	RW	S16	R:0で応答 W:1でリセット
制御ループ2異常 リセット指令		L2ERT	45011	1392	RW	S16	R:0で応答 W:1でリセット
イベントリセット指令		EVRST	45012	1393	RW	S16	R:0で応答 W:1でリセット
Loop1 AT開始/停止指令		L1ATR	45013	1394	RW	S16	0:AT停止 1:AT開始
Loop2 AT開始/停止指令		L2ATR	45014	1395	RW	S16	0:AT停止 1:AT開始

## 6. 29. 画面割当表

キャラクタ	番号	キャラクタ	番号	キャラクタ	番号	キャラクタ	番号	キャラクタ	番号
oFF	74	dI P I	134	o4F	197	L lULt	254	L2dl r	316
LoC	75	d IC	135	o4RF	198	L2NL I	257	L2P I	317
FU I	76	d lo	136	o4En	199	L2NH I	258	L2I I	318
dRLC	79	d2C	137	o4tL	200	L2Nu I	259	L2d I	319
HI d	80	d2o	138	o4tH	201	L2rN I	260	L2Ar I	320
Lbd	81	udl I	139	o4u	202	L2NN I	261	L2F2	321
HI d5	82	udl 2	140	o4t	203	L2NG I	262	L2P2	322
Lbd5	83	udl 3	141	o4dF	204	L2dL I	263	L2I 2	323
5CS	84	udl 4	142	o4J	205	L2UL I	264	L2d2	324
I II n	87	dI F3	143	o4P	206	L2SF I	265	L2Ar2	325
I IdP	88	dI P3	144	L ISL	209	L2St I	266	L2Pbb	326
I ItU	89	C II	147	L ISH	210	L2PF I	267	L2db	327
I IFL	90	C IE	148	L ISu	211	L2Pn I	268	L2Cnd	328
I IFH	91	C Idt	149	L IrNP	212	L2NL2	269	L2C I	329
I IPF	93	C In	150	L2SL	215	L2NH2	270	L2CP I	330
I IPG	94	C It	151	L2SH	216	L2Nu2	271	L2C2	331
I IPS	95	C2I	154	L2Su	217	L2rN2	272	L2CP2	332
I III	96	C2E	155	L2rNP	218	L2NN2	273	L IdCL	335
I III2	97	C2dt	156	L INL I	221	L2NG2	274	L IPbF	336
I III3	98	C2N	157	L INH I	222	L2dL2	275	L IPbG	337
I III4	99	C2t	158	L INu I	223	L2UL2	276	L IPb5	338
I III5	100	o IF	161	L IrN I	224	L2SF2	277	L IFF	339
I I4 I	101	o IAF	162	L INN I	225	L2St2	278	L IFSI	340
I I42	102	o Itn	163	L ING I	226	L2PF2	279	L IFJC	341
I I43	103	o ItL	164	L IdL I	227	L2Pn2	280	L IFJP	342
I I44	104	o ItH	165	L IUL I	228	L2bNP	281	L IFN I	343
I I45	105	o lu	166	L ISF I	229	L2Nu	282	L IFN2	344
I IFIL	106	o It	167	L ISt I	230	L2NN	283	L IFN3	345
I Inn	107	o IdF	168	L IPF I	231	L2udb	289	L IFt I	346
I In	110	o Id	169	L IPn I	232	L2uLt	290	L IFt2	347
I IdP	111	o IP	170	L INL2	233	L ICnt	293	L IFt3	348
I ItU	112	o2F	173	L INH2	234	L InD	294	L IFt4	349
I ItFL	113	o2RF	174	L INu2	235	L Idl r	295	L2dCL	352
I ItFH	114	o2tn	175	L IrN2	236	L IP I	296	L2PbF	353
I ItPr	115	o2tL	176	L INN2	237	L II I	297	L2PbG	354
I ItPF	116	o2tH	177	L ING2	238	L Id I	298	L2Pb5	355
I ItPG	117	o2u	178	L IdL2	239	L Ir I	299	L2FF	356
I ItPS	118	o2t	179	L IUL2	240	L IF2	300	L2FSI	357
I ItII	119	o2dF	180	L ISF2	241	L IP2	301	L2FJC	358
I ItII2	120	o2J	181	L ISt2	242	L II 2	302	L2FJP	359
I ItII3	121	o2P	182	L IPF2	243	L Id2	303	L2FN I	360
I ItII4	122	o3F	185	L IPn2	244	L Ir2	304	L2FN2	361
I ItII5	123	o3RF	186	L IbNP	245	L IPbb	305	L2FN3	362
I It4 I	124	o3tn	187	L INu	246	L Idb	306	L2Ft I	363
I It42	125	o3tL	188	L INN	247	L ICnd	307	L2Ft2	364
I It43	126	o3tH	189	uAAJ	248	L IC I	308	L2Ft3	365
I It44	127	o3u	190	uAAJ	249	L ICP I	309	L2Ft4	366
I It45	128	o3t	191	uLAAJ	250	L IC2	310	L ItUn	369
I It4IL	129	o3dF	192	uHAAJ	251	L ICP2	311	L It4P	370
I It4n	130	o3J	193	uErr	252	L2Cnt	314	L IAtG	371
dI F I	133	o3P	194	L Iudb	253	L2Nd	315	L IAI G	372

キャラクタ	番号	キャラクタ	番号	キャラクタ	番号	キャラクタ	番号	キャラクタ	番号
L 1AAG	373	E2L	436	E9ALN	503	C2Adr	568	G3Cr	631
L 1ALC	374	E2H	437	EAS	506	C2ABt	569	G3dr	632
L 1ALS	375	E2C	438	EAR	507	C2Nod	570	G3Lt	633
L 1ASu	376	E2t	439	EAH	508	C2SAu	571	G3ALN	634
L 1ALt	377	E2ALN	440	EARL	509	C2rdr	572	G4GC	637
L2tUn	380	E3S	443	EAC	510	C2Con	573	G4A	638
L2tYP	381	E3F	444	EALt	511	C2CoE	574	G4b	639
L2ALG	382	E3L	445	EALN	512	C2tot	575	G4C	640
L2AI G	383	E3H	446	t IF	515	C2CEr	576	G4d	641
L2AdG	384	E3C	447	t ISu	516	C2Non	577	G4Ar	642
L2ALC	385	E3t	448	t IHN	517	L Ird	580	G4br	643
L2AL5	386	E3ALN	449	t Ion	518	L IrP	581	G4Cr	644
L2ASu	387	E4S	452	t IoF	519	L IrA	582	G4dr	645
L2ALt	388	E4F	453	t IEN	520	L IrS	583	G4Lt	646
L ILP	391	E4L	454	t IrP	521	L IrN	584	G4ALN	647
L ILS 1	392	E4H	455	t IFon	522	L IrG	585		
L IIS 1	393	E4C	456	t IA	523	L Irb	586		
L IPS 1	394	E4t	457	t2F	526	L2rd	589		
L ILt 1	395	E4ALN	458	t2Su	527	L2rP	590		
L ILS2	396	E5S	461	t2HN	528	L2rA	591		
L IIS2	397	E5F	462	t2on	529	L2rS	592		
L IPS2	398	E5L	463	t2oF	530	L2rN	593		
L ILt2	399	E5H	464	t2EN	531	L2rG	594		
L IE7S	400	E5C	465	t2rP	532	L2rb	595		
L IEBS	401	E5t	466	t2Fon	533	G IGC	598		
L IEbS	402	E5ALN	467	t2A	534	G IA	599		
L IFA 1	403	E6S	470	t3F	537	G Ib	600		
L IFA2	404	E6F	471	t3Su	538	G IC	601		
L IErr	405	E6L	472	t3HN	539	G Id	602		
L2LP	408	E6H	473	t3on	540	G IAr	603		
L2tS 1	409	E6C	474	t3oF	541	G Ibr	604		
L2IS 1	410	E6t	475	t3EN	542	G ICr	605		
L2PS 1	411	E6ALN	476	t3rP	543	G Idr	606		
L2Lt 1	412	E7S	479	t3Fon	544	G ILt	607		
L2tS2	413	E7F	480	t3A	545	G IALN	608		
L2IS2	414	E7L	481	C IPAF	548	G2GC	611		
L2PS2	415	E7H	482	C IPrt	549	G2A	612		
L2Lt2	416	E7C	483	C ICoN	550	G2b	613		
L2E7S	417	E7t	484	C IbPS	551	G2C	614		
L2EBS	418	E7ALN	485	C IAdr	552	G2d	615		
L2EbS	419	EBS	488	C IABt	553	G2Ar	616		
L2FA 1	420	E8F	489	C INod	554	G2br	617		
L2FA2	421	E8L	490	C ISAu	555	G2Cr	618		
L2Err	422	E8H	491	C Irdr	556	G2dr	619		
E IS	425	E8C	492	C ICon	557	G2Lt	620		
E IF	426	E8t	493	C ICoE	558	G2ALN	621		
E IL	427	E8ALN	494	C Itot	559	G3GC	624		
E IH	428	E9S	497	C ICEr	560	G3A	625		
E IC	429	E9F	498	C INon	561	G3b	626		
E It	430	E9L	499	C2PAF	564	G3C	627		
E IALN	431	E9H	500	C2Prt	565	G3d	628		
E2S	434	E9C	501	C2CoN	566	G3Ar	629		
E2F	435	E9t	502	C2bPS	567	G3br	630		



センサからシステムまでを創造する

## 東邦電子株式会社

本社	〒252-0131	神奈川県相模原市緑区西橋本二丁目4番3号 TEL 042-700-2100 (代) FAX 042-700-2112
東京営業所	〒151-0066	東京都渋谷区西原三丁目1番8号 (パレス代々木上原4F) TEL 03-5452-4010 (代) FAX 03-5452-4017
名古屋営業所	〒486-0856	愛知県春日井市梅ヶ坪町29 (Lアーバン21 1F) TEL 0568-87-3511 (代) FAX 0568-87-3512
大阪営業所	〒530-0041	大阪府大阪市北区天神橋二丁目北1番21号 (八千代ビル東館7F) TEL 06-6353-9205 (代) FAX 06-6353-927
熊本営業所	〒861-2106	熊本県熊本市東区東野二丁目10番23号 TEL 096-214-6507 (代) FAX 096-214-6510

中国拠点	登方 (上海) 電子有限公司 上海市曹杨路450号1201室 绿地和创大厦 〒200063 TEL: 021-5169-2959 FAX: 021-5186-1098
------	--

韓国拠点	韓国東邦電子株式会社 〒16690 京畿道水原市霊通区徳豊大路1556番街16, デジタルエンバイアビルA棟1407号 TEL: 031-205-3697 (代) FAX: 031-205-3698
------	--

●このユーザーズマニュアルに記載された仕様、定格などは予告なく変更する場合がございます。