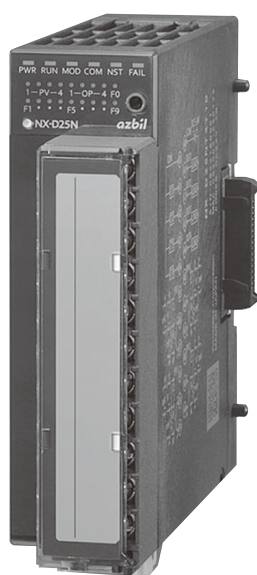


計裝網絡模組 NX 調節器模組 NX-D15/25/35

使用說明書 功能說明篇



非常感謝您購買計裝網絡模組NX系列的調節器模組NX-D15/25/35。本使用說明書中記載了正確安全地使用NX-D15/25/35的必要事項。

對於承擔使用NX-D15/25/35的操作盤、裝置的設計、維修人員，請務必在閱讀並理解本書的基礎上使用。此外，本使用說明書不只在安裝時，在維修和故障維修時也是不可少的，請常備此手冊以供參考。

要求

請務必把本使用說明書送到本機使用者手中。

禁止擅自複製和轉載全部或部分本使用說明書的內容。今後內容變更時恕不事先通知。

本使用說明書的內容，經過仔細審查校對，萬一有錯誤或遺漏，請向本公司提出。

對客戶的應用結果，本公司有不能承擔責任的場合，請諒解。

本使用說明書的標記

■ 為避免給您及他人造成人體傷害及財產損失，防患於未然，按照以下分類對安全注意事項進行說明。



警告

當錯誤使用本機時，可能會造成使用者死亡或重傷的危險情況。



注意

當錯誤使用本機時，可能會造成使用者輕傷或財物損失的危險情況。

■ 本書中使用以下符號及標記方法進行說明。



: 本符號表示使用上必須“注意”的內容。



: 本符號表示必須“禁止”的內容。



: 本符號表示必須執行的“指示”內容。



使用上的注意事項: 表示在使用時敬請注意的事項



參考

: 表示知道該項內容後易於理解。

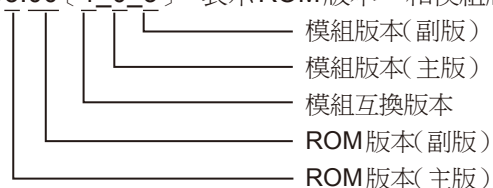


: 表示參考的項目及頁碼。

①②③

: 表示操作的順序或對圖等進行相應說明的部分。

ROM版本3.00 [1_0_3] : 表示ROM版本*1和模組版本*2。



*1 ROM版本用於管理ROM的變更。

*2 模組版本用於管理參數的互換性。

■ 關於產品略稱

本書中使用了以下各產品的略稱記述。

調節器模組	: TC
數位輸入／脈沖輸入模組	: DX
數位輸出模組	: DY
管理模組	: SV
通訊適配器	: CA
終端適配器	: TA
通訊BOX	: CB
PC 編程套裝軟體 SLP-NX	: 編程器

安全上的注意事項

本安全注意事項的是為了正確安全使用本產品，防患於未然，以免給您及他人造成人體損害及財產損失，請務必遵守本安全注意事項。另外，請在閱讀本書時認真理解所述內容。采用非本公司規定的使用方法的場合，可能會損壞本產品中的安全保護構造。

警告



請務必在完全切斷本機及其連接機器的電源後再對本機進行安裝、拆除及接線作業。否則有觸電的危險。



請在通電前務必確認接線準確無誤。錯誤接線，有導致機器發生故障及危險災害的可能。

注意



請使用螺絲刀等工具安裝和拆卸DIN導軌固定器。



請勿拆卸本機。否則會引起故障。



請勿堵塞本機的通風孔。否則有發生火災、產生故障的危險。



請勿讓線頭、切屑、水等進入本機內部。否則有發生火災、產生故障的危險。



請勿觸摸電源端子等帶電部件。否則有觸電的危險。



請務必在切斷電源後再對本機進行接線作業。否則會引起故障。



請按照本機連線的標準、指定電源及施工方法，正確接線。否則有觸電、發生火災、故障的危險。



請確認連接處有無鬆動。如有鬆動，會引起發熱及故障。



連接的模組全體的消耗功率不能超過70W。否則有發生火災、產生故障的危險。



請勿采用2系統以上的電源對連接的模組全體進行供電。否則有發生火災、產生故障的危險。



請勿把本機中不使用的端子作為中繼端子使用。否則有觸電、發生火災、故障的危險。



請勿讓輸出部短路。否則會引起故障。



請按規格書中記載的扭矩切實擰緊端子螺絲。端子螺絲沒有完全擰緊時，有發生火災的危險。



有發生雷電浪湧危險的場合，請使用浪湧吸收器。否則有發生火災、產生故障的危險。

注意



請在規格書中記載的使用條件(溫度、濕度、振動、沖擊、安裝方向、環境等)範圍內使用本機。否則有發生火災、產生故障的危險。



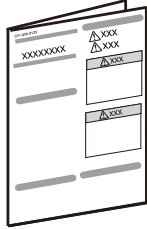
本機在電源投入後的約 10 秒內將不會動作。
把本機的輸出作為聯鎖信號使用的場合，敬請注意。



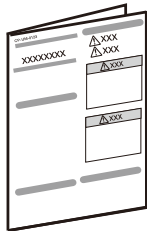
在廢棄本產品時，請將其作為工業廢棄物根據當地的條例規定進行妥當處理。

本使用說明書的定位

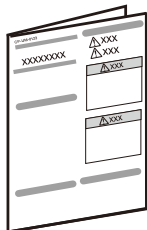
計裝網絡模組 NX 相關的使用說明書共有 12 冊。請根據需要閱讀相應的使用說明書。
如果您手中無相關的使用說明書時，請向本公司或代理店索取。



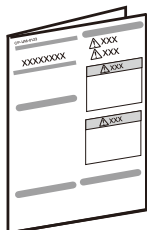
計裝網絡模組 NX 調節器模組 NX-D15/25/35 設置篇
檔案編號 CP-UM-5561JE
請使用 NX-D15/25/35 進行裝置的設計、製作的擔當者務必閱讀。本書對使用 NX-D15/25/35 時的安全注意事項、安裝、接線、主要規格進行說明。



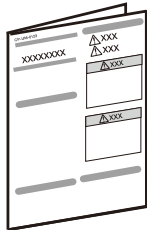
計裝網絡模組 NX 通訊BOX NX-CB1 設置篇
檔案編號 CP-UM-5558JE
請使用 NX-CB1 進行裝置的設計、製作的擔當者務必閱讀。本書對使用 NX-CB1 時的安全注意事項、安裝、接線、主要規格進行說明。



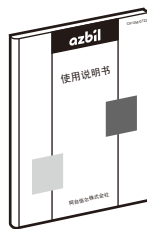
計裝網絡模組 NX 數位輸入/脈沖輸入模組 NX-DX1/DX2 設置篇
檔案編號 CP-UM-5560JE
請使用 NX-DX1/DX2 進行裝置的設計、製作的擔當者務必閱讀。本書對使用 NX-DX1/DX2 時的安全注意事項、安裝、接線、主要規格進行說明。



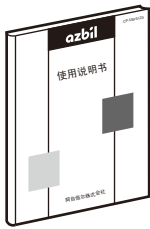
計裝網絡模組 NX 管理模組 NX-S11/12/21 使用說明書 設置篇
檔案編號 CP-UM-5557JE
請使用 NX-S11/12/21 進行裝置設計、製作的擔當者務必閱讀。本書對使用 NX-S11/12/21 時的安全注意事項、安裝、接線、主要規格進行說明。



計裝網絡模組 NX 數位輸出模組 NX-DY1/2 設置篇
檔案編號 CP-UM-5564JE
請使用 NX-DY1/2 進行裝置設計、製作的擔當者務必閱讀。本書對使用 NX-DY1/2 時的安全注意事項、安裝、接線、主要規格進行說明。

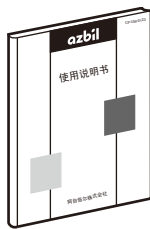


計裝網絡模組 NX 調節器模組 NX-D15/25/35 功能說明篇
檔案編號 CP-SP-1308C
本書。
初次使用 NX-D15/25/35 的人員、把 NX-D15/25/35 用於控制盤等的硬件設計人員、維修人員務必閱讀。
本書對產品的概略、與 NX-D15/25/35 能組合使用的產品群中的機種的概要、爲了安裝在裝置中所必要的設置、接線方法、維修檢查、故障時的對應、硬件的規格等進行說明。



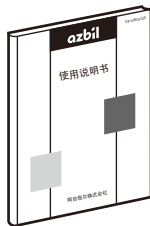
計裝網絡模組 NX 數位輸入／脈沖輸入模組 NX-DX1/DX2 功能說明篇
檔案編號 CP-SP-1323C

初次使用NX-DX1/DX2的人員、把NX-DX1/DX2用於控制盤等的硬件設計人員、維修人員務必閱讀。
本書對產品的概略、與NX-DX1/DX2能組合使用的產品群中的機種的概要、爲了安裝在裝置中所必要的設置、接線方法、維修檢查、故障時的對應、硬件的規格等進行說明。



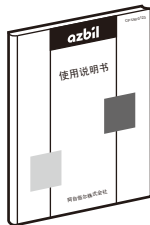
計裝網絡模組 NX 管理模組 NX-S11/12/21 功能說明篇
檔案編號 CP-SP-1324C

初次使用NX-S11/12/21的人員、把NX-S11/12/21用於控制盤等的硬件設計人員、維修人員務必閱讀。
本書對產品的概略、與NX-S11/12/21能組合使用的產品群中的機種的概要、爲了安裝在裝置中所必要的設置、接線方法、維修檢查、故障時的對應、硬件的規格等進行說明。



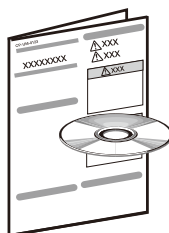
計裝網絡模組 NX 數位輸出模組 NX-DY1/2 功能說明篇
檔案編號 CP-SP-1345C

初次使用NX-DY1/2的人員、把NX-DY1/2用於控制盤等的硬件設計人員、維修人員務必閱讀。
本書對產品的概略、與NX-DY1/2能組合使用的產品群中的機種的概要、爲了安裝在裝置中所必要的設置、接線方法、維修檢查、故障時的對應、硬件的規格等進行說明。



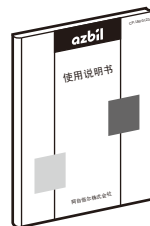
計裝網絡模組 NX 網絡設計篇
檔案編號 CP-SP-1313C

請計裝網絡模組NX的各模組的網絡設計者務必閱讀。
用連接例對網絡的設計方法進行說明。



計裝網絡模組 NX PC 編程套裝軟體 SLP-NX 安裝指南
檔案編號 CP-UM-5559JE

對安裝到電腦中的方法進行說明。



計裝網絡模組 NX PC 編程套裝軟體 SLP-NX
檔案編號 CP-UM-5636C

對使用了計裝網絡模組NX各種模組的裝置的設計、設定人員務必閱讀。
本書是使用電腦對計裝網絡模組NX的各種模組進行設定的軟件的說明書。
對向電腦中的安裝方法、電腦的操作、各種功能及設定方法進行說明。

本使用說明書的構成

本使用說明書的構成如下。

- 第1章 概 要
NX-D15/25/35的概要、型號構成、各部份名稱、功能的說明。
- 第2章 安 裝
NX-D15/25/35的設置環境、安裝方法的說明。
- 第3章 接 線
NX-D15/25/35的接線方法、接線時的注意事項、連接例的說明。
- 第4章 控制必須使用的功能的設定
為了使NX-D15/25/35的控制起作用而必須使用的功能的設定說明。
- 第5章 運 轉
對NX-D15/25/35通常使用的功能的設定進行說明。
- 第6章 控制以外常用功能的設定
對NX-D15/25/35控制動作以外使用功能的設定進行說明。
- 第7章 根據需要使用的功能的設定
為了更方便地使用NX-D15/25/35的功能的設定說明。
- 第8章 CPL通訊功能
NX-D15/25/35與電腦或PLC等上位機器經由RS-485、使用本公司標準的CPL通訊時的通訊方法的說明。
- 第9章 MODBUS通訊功能
NX-D15/25/35與電腦或PLC等上位機器經由RS-485、使用MODBUS通訊時的的方法的說明。
- 第10章 CPL/TCP通訊功能
NX-D15/25/35與電腦或PLC等上位機器經由乙太網路、使用CPL/TCP通訊時的的方法的說明。
- 第11章 MODBUS/TCP通訊功能
NX-D15/25/35與電腦或PLC等上位機器經由乙太網路使用MODBUS/TCP時的通訊方法的說明。
- 第12章 通訊資料一覽
顯示NX-D15/25/35記憶體內的通訊資料一覽。
- 第13章 參數設定一覽
把NX-D15/25/35的參數設定用一覽方式顯示。
- 第14章 故障時的對應
NX-D15/25/35發生故障時的原因及對策的說明。
- 第15章 維修・檢查及廢棄
對NX-D15/25/35的維修、檢查及NX-D15/25/35的廢棄方法的說明。
- 第16章 規 格
NX-D15/25/35的一般規格、性能規格、外形尺寸等的說明。
- 附 錄
功能塊圖、標準位元編號、標準數值編號、ROM版本履曆及本文中使用的詞匯、用語的說明。

目 錄

本使用說明書的標記
安全上的注意事項
本使用說明書的定位
本使用說明書的構成

第 1 章 概 要

1 - 1	概要・特長	1-1
	■ 概 要	1-1
	■ 特 長	1-1
1 - 2	型號構成	1-2
	■ 調節器模組	1-2
	■ 通訊 BOX	1-2
	■ 通訊適配器、終端適配器	1-2
1 - 3	各部分的名稱及功能	1-3
	■ 調節器模組	1-3
	■ 通訊 BOX	1-4
	■ 通訊適配器	1-5
	■ 終端適配器	1-6
1 - 4	運轉模式	1-7
	■ 機器運轉模式	1-7
	■ 各運轉模式的輸入輸出	1-7
	■ 各運轉模式或狀態下的通信動作	1-7
	■ 回路模式	1-9

第 2 章 安 裝

■ 安裝場所	2-1
■ 端子台的安裝 / 拆卸	2-2
■ 模組的連接	2-3
■ 安裝方法	2-3
■ 把本體安裝在底板上	2-4

第 3 章 接 線

3 - 1	接線時的注意事項	3-1
	■ 接線時的注意事項	3-2
3 - 2	使用電纜	3-3
3 - 3	端子的連接	3-4
3 - 4	無螺絲端子的連接	3-5
	■ 使用棒端子的連接	3-5
	■ 單線 / 雙絞線的連接	3-5
3 - 5	端子部接線圖	3-7
3 - 6	電源的連接	3-8
	■ 電源的連接	3-8
	■ 干擾對策	3-9
	■ 電源設計	3-9
3 - 7	PV 輸入的接線	3-10
	■ PV 輸入 (PV1)	3-10
	■ PV 輸入 (PV2)	3-10

	■ PV 輸入 (PV3).....	3-10
	■ PV 輸入 (PV4).....	3-10
	■ MFB 輸入 (MFB1).....	3-11
	■ MFB 輸入 (MFB2).....	3-11
3 - 8	晶體管輸出、數位輸出的接線.....	3-12
	■ 晶體管輸出.....	3-12
	■ 數位輸出 (DO) ※ 可選項.....	3-12
	■ 與 SSR (固態繼電器) 的連接.....	3-13
3 - 9	類比電流輸出的接線.....	3-14
	■ 類比電流輸出 (AOC).....	3-14
	■ 與 AVP300 的連接例 (輸出類型 C 的場合).....	3-15
	■ 帶電接線 (輸出類型 S 的場合).....	3-15
3 - 10	類比電壓輸出的接線.....	3-16
	■ 類比電壓輸出 (AOV).....	3-16
3 - 11	電流互感器輸入的連接.....	3-17
	■ 電流互感器輸入 (CT) ※ 可選項.....	3-17
3 - 12	數位輸入 (DI) 的連接.....	3-18
	■ 數位輸入 (DI) ※ 可選項.....	3-18
3 - 13	乙太通訊的連接.....	3-19
3 - 14	編程器電纜的連接.....	3-20
3 - 15	RS-485 通訊的連接.....	3-21
3 - 16	干擾的發生源及降低干擾對策.....	3-24
3 - 17	輸入輸出間隔離.....	3-25

第 4 章 控制上必須使用的功能的設定

4 - 1	回路構成的設定.....	4-1
	■ 設定庫及設定資料項目.....	4-1
4 - 2	設定 PV 輸入.....	4-3
	■ 設定庫及設定資料項目.....	4-3
	■ 輸入種類.....	4-3
	■ 有效範圍種類.....	4-4
	■ 設定方法.....	4-4
4 - 3	範圍相關的設定.....	4-5
	■ 設定庫及設定資料項目.....	4-5
	■ 設定比例帶用範圍幅.....	4-5
	■ 設定線性定標.....	4-7
	■ 設定開方演算.....	4-7
	■ 設定 PV 濾波.....	4-8
	■ 變更警報的發生點.....	4-8
4 - 4	LSP 的功能.....	4-11
	■ SP 使用組數.....	4-11
	■ LSP.....	4-11
	■ PID 組指定.....	4-11
	■ SP 組編號.....	4-11
	■ SP 限幅上下限.....	4-11
	■ LSP 斜坡.....	4-12
	■ RSP 斜坡.....	4-12
4 - 5	設定小數點位置.....	4-13
	■ 設定庫及設定資料項目.....	4-13
4 - 6	設定回路的控制動作.....	4-14

	■ 設定庫及設定資料項目	4-14
4 - 7	設定輸出(連續輸出・時間比例輸出)	4-16
	■ 輸出種類及用途	4-16
	■ 連續輸出的設定	4-16
	■ 時間比例輸出的設定	4-17
	■ ON/OFF 控制的設定	4-17
	■ ON/OFF 輸出的設定	4-18
4 - 8	設定位置比例輸出	4-19
	■ 設定回路(位置比例作為有效的設定)	4-19
	■ 設定位置比例	4-19
	■ MFB 作為輸入的 PV 通道的設定	4-20
	■ 設定 OUT/DO 輸出	4-20
	■ 位置比例輸出型的初始值	4-21
	■ 設定	4-23
	■ 控制方法選擇	4-23
	■ 死區	4-25
	■ 長壽命	4-25
	■ 自動調整	4-25
	■ 馬達接線和自動調整時的動作	4-26
	■ 輸入異常和斷線	4-29
	■ 運轉中的監視	4-29
	■ 與馬達連接	4-29
	■ 與 ECM3000 的連接例	4-30

第 5 章 運 轉

5 - 1	運轉顯示	5-1
	■ PWR、RUN、MOD、COM、NST、FAIL	5-1
	■ PV1 ~ 4	5-1
	■ OP1 ~ 4	5-2
	■ F0 ~ 9	5-2
	■ 電源投入時的顯示	5-3
	■ 特殊狀態下 LED 的燈亮式樣	5-3
	■ 按鈕的功能	5-4
5 - 2	回路模式	5-5
	■ 設定庫及設定資料項目(回路模式切換)	5-5
	■ 設定庫及設定資料項目(MANUAL 用設定)	5-5
	■ 設定庫及設定資料項目(READY 用設定)	5-5
	■ 設定庫及設定資料項目(RSP 用設定)	5-5
5 - 3	控制模式及參數的變更方法	5-6
	■ 編程器的功能體系	5-6
	■ 參數的變更方法	5-6
5 - 4	手動輸出操作量(AUTO/MANUAL)	5-8
5 - 5	切換為遠端 SP(RSP/LSP)	5-9
5 - 6	切換為 READY 停止控制	5-10
5 - 7	啟動自整定	5-11
5 - 8	變更 SP	5-12
	■ 替換使用中的 SP	5-12
	■ 變更 SP 組選擇	5-12
	■ 替換使用中的 RSP	5-12

5 - 9	變更 PID	5-13
	■ 變更 PID 設定值	5-13
	■ 執行自整定	5-13
5 - 10	變更事件的動作點	5-14
5 - 11	PID 控制	5-15
	■ 設定庫及設定資料項目	5-15
	■ PID 演算的初始化	5-16
5 - 12	加熱冷卻控制	5-17
	■ 設定庫及設定資料項目	5-17
5 - 13	ON/OFF 控制	5-20
	■ 設定庫及設定資料項目	5-20

第 6 章 控制以外常用功能的設定

6 - 1	使用事件	6-1
	■ 設定庫及設定資料項目	6-1
	■ 例 PV 上限警報 (異常時 ON)	6-2
	■ 事件的動作種類、正逆、回差、主設定、副設定	6-3
	■ 回路 / 通道指定的設定	6-8
	■ 事件的待機、READY 時動作	6-8
	■ 事件小數點位置	6-8
	■ ON 延時、OFF 延時	6-8
6 - 2	使用內部接點輸入 (數位輸入)	6-9
	■ 設定資料	6-9
	■ 例 1 從數位輸入執行 RUN/READY 切換	6-9
	■ 例 2 從數位輸入進行 SP 組的選擇	6-10
	■ 動作種類	6-11
	■ 輸入種類	6-11
	■ 回路 / 通道指定	6-11
	■ 權重	6-11
6 - 3	使用數位輸出	6-12
	■ 設定資料	6-12
	■ 例 PV1 上限異常時把 DO1 置為 ON	6-12
	■ 輸出種類	6-13
	■ 鎖定	6-13
6 - 4	使用多路 SP	6-14
	■ 設定資料	6-14
	■ 特長	6-14
	■ 例 LSP2 組使用多路 SP	6-14
6 - 5	LSP 按一定斜率變更	6-16
	■ 設定庫及設定資料項目	6-16
	■ 斜坡開始的條件	6-16
	■ 以 PV 作為起點的斜坡開始的條件	6-16
6 - 6	RSP 按一定斜率變更	6-17
	■ 設定庫及設定資料項目	6-17
	■ 斜坡開始的條件	6-17
	■ 以 PV 作起點的斜坡開始的條件	6-17
6 - 7	CT (電流互感器) 輸入	6-18
	■ 電流值的可測量範圍及監視資料範圍	6-18
	■ 設定庫及設定資料項目	6-19
	■ 監視用資料項目	6-19
	■ CT 動作	6-20

■ CT 測量等待時間	6-21
■ CT 匝數	6-21
■ CT 電線穿過次數	6-21
■ 加熱器斷線檢測電流值	6-21
■ 過電流檢測電流值	6-22
■ 短路檢測電流值	6-22
■ 回差	6-22
■ 延遲時間	6-22
■ 未測量恢復條件	6-23
■ CT 值的更新時間	6-24
■ 通常電流測量周期	6-25
■ 檢測到電流上下限異常時	6-25
■ 檢測到加熱器斷線時	6-25
■ 檢測到過電流時	6-25
■ 檢測到短路時	6-26
■ 檢測可控矽電力整流器的 2 次側電流時	6-26
■ 檢測使用了 SSR 的時間比例輸出（本機的輸出）的電流值時	6-26
■ 檢測使用了 SSR 的時間比例輸出（本機以外的輸出）的電流值時	6-26

第 7 章 根據需要使用的功能的設定

7 - 1	控制算法塊	7-1
	■ 設定庫及設定資料項目	7-1
7 - 2	PV 異常時的操作量	7-2
	■ 設定資料	7-2
	■ 例	7-2
7 - 3	操作量變化限幅	7-3
	■ 設定資料	7-3
	■ 例	7-3
7 - 4	操作量分支輸出	7-4
	■ 各回路的回路模式關係圖	7-4
	■ 設定資料	7-5
	■ 例	7-5
7 - 5	節能時間比例	7-7
	■ 設定資料	7-7
	■ 主側 / 輔側選擇	7-7
	■ 時間比例輔側通道	7-7
	■ 例	7-8
	■ 節能延遲時間	7-9
7 - 6	位相偏移	7-10
7 - 7	折線近似功能	7-11
	■ 輸出的折線近似	7-11
	■ 設定資料	7-11
	■ 例	7-11
	■ 折點 A 設定的大小關係未按編號順序的場合	7-12
	■ 與相鄰折點的 A 設定相同的場合	7-13
7 - 8	AT(自整定)	7-14
	■ 設定庫及設定資料項目	7-14
	■ AT 進程狀況	7-16
	■ 例 1	7-16
	■ 例 2	7-16

7 - 9	區域PID	7-17
	■ 設定資料	7-17
	■ 例	7-17
7 - 10	冷接点補償	7-18
	■ 設定庫及設定資料項目	7-18
7 - 11	邏輯演算	7-19
	■ 邏輯演算的處理順序	7-19
	■ 設定庫及設定資料項目	7-20
	■ 例	7-20
	■ 輸入分配 A ~ D	7-21
	■ 輸入位元反轉 A ~ D	7-21
	■ 演算種類	7-21
	■ 反 轉	7-21
	■ ON 延時時間	7-21
	■ OFF 延時時間	7-22
	■ 鎖定	7-22
7 - 12	UFLED	7-23
	■ 設定庫及設定資料項目	7-23
	■ 燈亮狀態	7-23
7 - 13	電源投入時啓動延時	7-24
	■ 設定庫及設定資料項目	7-24
7 - 14	用戶定義位元	7-25
	■ 例	7-25
7 - 15	用戶定義數值	7-26
	■ 例	7-26
7 - 16	模組間資料傳送功能	7-27
	■ 設定庫及設定資料項目	7-27
	■ 對應功能	7-29
7 - 17	收信監視和通訊超時	7-30
	■ 設定庫及設定資料項目	7-30
	■ 模組間通訊送信超時	7-30
	■ 管理模組收信超時（標準位元的 1982）	7-30
7 - 18	周期設定	7-31
	■ 設定庫及設定資料項目	7-31
7 - 19	輸入分配功能	7-32
	■ 設定庫及設定資料項目	7-32
7 - 20	Just-FITTER	7-33
	■ 設定庫及設定資料項目	7-33
7 - 21	SP 滯後	7-34
	■ 設定庫及設定資料項目	7-34
7 - 22	內部串級控制功能	7-35
	■ 內部串級控制的概要	7-35
	■ 關於定標	7-35
	■ 內部串級控制的設定方法	7-36
7 - 23	IDLE 時 / 管理模組通訊異常時動作	7-38
	■ 設定庫及設定資料項目	7-38
7 - 24	固定值輸出	7-40
	■ 設定庫及設定資料項目	7-40
	■ 例	7-40
7 - 25	齊納安全柵調整和接線電阻的補償	7-42

	■ 設定庫及設定資料項目	7-42
	■ 調整時的接線	7-42
	■ 調整值的設定	7-42
	■ 調整值的清除	7-43
7 - 26	RSP 跟蹤	7-44
	■ 設定庫及設定資料項目	7-44

第 8 章 CPL 通訊功能

8 - 1	通訊的概要	8-1
	■ 特長	8-1
	■ 設定	8-1
	■ 通訊步驟	8-2
8 - 2	電文的構成	8-3
	■ 電文的構成	8-3
	■ 資料鏈接層	8-3
	■ 應用層	8-5
8 - 3	命令的說明	8-6
	■ 固定長連續資料讀出命令 (RD 命令)	8-6
	■ 固定長連續資料寫入命令 (WD 命令)	8-7
	■ 固定長隨機讀出命令 (RU 命令)	8-8
	■ 固定長隨機寫入命令 (WU 命令)	8-9
	■ 連續資料讀出命令 (RS 命令)	8-10
	■ 連續資料寫入命令 (WS 命令)	8-11
8 - 4	資料地址的定義	8-12
8 - 5	應用層的數值表現形式	8-13
	■ 16 進制數	8-13
	■ 10 進制數	8-14
8 - 6	結束代碼一覽	8-15
	■ 讀出命令的結束代碼	8-15
	■ 寫入命令的結束代碼	8-15
8 - 7	送收信時間	8-16
	■ 命令電文、應答電文時間規格	8-16
	■ RS-485 驅動控制時間規格	8-16

第 9 章 MODBUS 通訊功能

9 - 1	通訊的概要	9-1
	■ 特長	9-1
	■ 設定	9-2
	■ 通訊步驟	9-2
9 - 2	電文的構成	9-3
	■ 電文的構成	9-3
	■ 命令種類	9-6
	■ 例外代碼	9-6
	■ 資料數	9-6
9 - 3	命令的說明	9-7
	■ 多個資料讀出命令 (03H)	9-7
	■ 多個資料寫入命令 (10H)	9-9

	■ 1 個資料寫入命令 (06H).....	9-11
9 - 4	數值表現形式.....	9-12
	■ ASCII 的 16 進制數.....	9-12
	■ RTU 的 16 進制數.....	9-12
9 - 5	CPL 通訊功能及共通規格.....	9-13
	■ 資料地址的定義.....	9-13
	■ RS-485 驅動控制時間規格.....	9-13

第 10 章 CPL/TCP 通訊功能

10 - 1	通訊的概要.....	10-1
	■ 特長.....	10-1
	■ 設定.....	10-1
	■ 通訊步驟.....	10-2
	■ 一般的 TCP/IP Socket 的通訊步驟.....	10-2
10 - 2	電文的構成.....	10-3
	■ 電文的構成.....	10-3
	■ 資料鏈層.....	10-3
	■ 應用層.....	10-5
10 - 3	命令的說明.....	10-6
	■ 固定長連續資料讀出命令 (RD 命令).....	10-6
	■ 固定長連續資料寫入命令 (WD 命令).....	10-7
	■ 固定長隨機讀出命令 (RU 命令).....	10-8
	■ 固定長隨機寫入命令 (WU 命令).....	10-9
	■ 連續資料讀出命令 (RS 命令).....	10-10
	■ 連續資料寫入命令 (WS 命令).....	10-11
10 - 4	資料地址的定義.....	10-12
10 - 5	應用層的數值表現形式.....	10-13
	■ 16 進制數.....	10-13
	■ 10 進制數.....	10-14
10 - 6	結束代碼一覽.....	10-15
	■ 讀出命令的結束代碼.....	10-15
	■ 寫入命令的結束代碼.....	10-15

第 11 章 MODBUS/TCP 通訊功能

11 - 1	通訊的概要.....	11-1
	■ 特長.....	11-1
	■ 設定.....	11-1
	■ 通訊步驟.....	11-2
	■ 一般的 TCP/IP Socket 的通訊步驟.....	11-2
11 - 2	電文的構成.....	11-3
	■ 電文的構成.....	11-3
	■ 例外代碼.....	11-4
	■ 資料數.....	11-4
11 - 3	命令的說明.....	11-5
	■ 應用部.....	11-5
	■ 多個資料讀出命令 (03H).....	11-5
	■ 多個資料寫入命令 (10H).....	11-6
	■ 1 個資料寫入命令 (06H).....	11-7

第 12 章 通訊資料一覽

第 13 章 參數設定一覽

第 14 章 故障時的對應

■ 警報內容及對策	14-1
■ 模組更換後不能與觸摸屏等通訊時	14-3
■ 與 CPL/TCP、MODBUS/TCP 協議的上位機器不能通訊時	14-3

第 15 章 維修・檢查及廢棄

15 - 1	維修・檢查	15-1
15 - 2	更換模組	15-2
	■ 連同底板部分一起更換的方法 (使用乙太通訊時)	15-3
	■ 連同底板部分一起更換的方法 (使用編程器電纜時)	15-7
	■ 保留底板部分的更換方法	15-12
15 - 3	產品的廢棄	15-13

第 16 章 規 格

16 - 1	規 格	16-1
	■ 模組規格	16-1
	■ PV 輸入	16-1
	■ PV 輸入異常時動作	16-4
	■ MFB 輸入異常時動作	16-4
	■ 晶體管輸出 / 晶體管輸出 (位置比例控制型)	16-5
	■ 類比電流輸出	16-5
	■ 類比電壓輸出	16-5
	■ 電流互感器輸入 (可選項功能)	16-6
	■ 數位輸出 (可選項功能)	16-6
	■ 數位輸入 (可選項功能)	16-6
	■ 基準條件	16-6
	■ 動作條件	16-6
	■ 運輸保管條件	16-7
	■ 其它	16-7
	■ 通訊規格	16-7
	■ 通訊 BOX (另售 型號 : NX-CB1 □□□□□□)	16-8
	■ 通訊適配器 (另售 型號 : NX-CL1 □□□□□□、NX-CR1 □□□□□□)	16-8
	■ 終端適配器 (另售 型號 : NX-TL1 □□□□□□、NX-TR1 □□□□□□)	16-8
	■ 連接器蓋 (另售 型號 80700224-010 (公連接器用)、80700225-010 (母連接器用))	16-8
16 - 2	外形尺寸	16-9
	■ 調節器模組	16-9
	■ 通訊 BOX	16-9
	■ 通訊適配器	16-10
	■ 終端適配器	16-11

附 錄

附 - 1	功能塊圖.....	附-1
	■ 基本功能塊圖.....	附 -1
	■ 處理執行順序.....	附 -2
	■ PV 輸入處理功能塊圖.....	附 -3
	■ SP 處理功能塊圖.....	附 -4
	■ SP 處理功能塊圖 (內部串級).....	附 -5
	■ PID 控制處理功能塊圖 (正動作或逆動作的場合).....	附 -6
	■ PID 控制處理功能塊圖 (加熱冷卻控制的場合).....	附 -7
	■ 內部接點輸入處理功能塊圖.....	附 -8
	■ 事件處理功能塊圖.....	附 -8
	■ 連續輸出處理功能塊圖.....	附 -9
	■ 位置比例輸出處理功能塊圖.....	附 -9
	■ OUT/DO 輸出處理功能塊圖.....	附 -10
	■ 操作量分支輸出處理功能塊圖.....	附 -11
附 - 2	標準位元編號・標準數值編號.....	附-12
	■ 標準位元編號一覽.....	附 -12
	■ 標準數值編號一覽.....	附 -13
附 - 3	環形通訊的狀態(網絡狀態).....	附-14
	■ 環形通訊的狀態.....	附 -14
	■ 通過環形通訊狀態的通訊進行確認方法.....	附 -16
	■ 環形通訊狀態的電源投入時反映時間.....	附 -17
附 - 4	小數點訊息PID_PV.....	附-19
	■ 通常 (PV 分配、AI 分配都為初始值的場合) 的 PID_PV (小數點以下的位數).....	附 -19
	■ 僅 PV 分配使用時的 PID_PV (小數點以下的位數).....	附 -19
	■ 僅 AI 分配使用時的 PID_PV (小數點以下的位數).....	附 -20
	■ PV 分配、AI 分配都使用時的 PID_PV (小數點以下的位數).....	附 -21
附 - 5	ROM 版本履歷.....	附-22
	■ ROM 版本 1.00 [1_0_0] (對應開始時間: 2010 年 3 月).....	附 -22
	■ ROM 版本 2.00 [1_0_1] (對應開始時間: 2010 年 8 月).....	附 -22
	■ ROM 版本 2.01 [1_0_1] (對應開始時間: 2010 年 11 月).....	附 -23
	■ ROM 版本 2.02 [1_0_2] (對應開始時間: 2011 年 4 月).....	附 -23
	■ ROM 版本 3.00 [1_0_3] (對應開始時間: 2011 年 12 月).....	附 -24
	■ ROM 版本 3.01 [1_0_3] (對應開始時間: 2012 年 6 月).....	附 -24
附 - 6	詞匯・用語及略語的說明.....	附-25

第 1 章 概 要

1 - 1 概要・特長

■ 概 要

計裝網絡模組 NX 採用乙太通訊標準，實現了「分散控制」、「高速通訊」、「省接線」、「省工程費」，滿足了客戶對環境要求、提高品質、提高生產性的要求。調節器模組 NX-D15/25 是 1 台最多可進行 4 個回路的 PID 控制的模組型調節器，調節器模組 NX-D35 是 1 台最多可進行 2 個回路的 PID 控制的模組型調節器。

■ 特 長

● 對應高速通訊

- 乙太通訊標準配置
各模組配置有乙太通訊功能。
不只在模組連接時並且在分散時，採用串級連接方式(Daisy Chain)可大幅節省接線。
各模組備有RS-485通訊功能。
可與上位系統、可編程邏輯控制器(PLC)、顯示器等高速通訊。
可導入本公司產監視、控制系統中。

- 實現真正的分散配置
乙太通訊連接的場合，即使在分散配置時，也能與連接配置的功能無差別地使用。

- 通訊的冗餘化
作為乙太通訊網絡，備有非環形通訊/環形通訊的2種形式的通訊。

● 硬件

- 小型化及高性能
30×100×104mm的超小型本體。
- 簡單組裝
底板、本體、端子板的3部件構造。考慮了施工的便利性，不需工具即可進行安裝/拆卸
- 連接運轉・分散配置
可把模組間的輸入輸出信號進行連接。同時，即使在分散配置使用時，也能像連接使用時一樣，對模組進行連接。
- 可單體動作
1台中集成了電源/控制/通訊。即使在通道數少的用途下，也可高效地利用，且節省了空間。

● 調節器功能

- 1台可最多對4個回路(NX-D15/25) /2個回路(NX-D35) 進行PID控制。
- 輸入備有熱電偶、熱電阻、直流電流、直流電壓，是可自由設定的全範圍輸入。
- 根據設定可對應串級(NX-D25/35)、加熱冷卻控制。
- 可把控制輸出進行分支，控制多個操作端。
- 根據可選項，電流互感器、數位輸入、數位輸出中可各備4點
- 可對數位輸入、數位輸出及內部事件等進行邏輯演算處理。
- 通過模組間的資料傳送功能，可利用其它模組的輸入、輸出。

● 工程工具

備有 PC 編程套裝軟體 SLP-NX(另售品)。
通過乙太連接，可同時連接多個模組。
這樣，實現了總括管理 / 設定 / 監視，節省了工程費。

1 - 2 型號構成

調節器模組

基本型號	類型	環形連接	接線方法	ch數	輸出類型	可選項	追加處理	內容
NX-								計裝網絡模組 NX
	D15							調節器模組 ±0.3%FS、500ms 採樣周期 *1
	D25							調節器模組 ±0.3%FS、200ms 採樣周期
	D35							調節器模組 ±0.1%FS、100ms 採樣周期
		N						非環形通訊
		R						環形通訊
			T					螺絲端子板
			S					無螺絲端子台 *5
					2			2ch *2
					4			4ch *3
						T		晶體管輸出
						C		類比電流輸出
						D		類比電壓輸出
						M		晶體管輸出(位置比例控制用) *3
						S		絕緣類比電流輸出(ch間、電源) *3
						G		絕緣類比電壓輸出(ch間、電源) *3
							0	無
							1	電流互感器輸入 帶4ch
							2	數位輸出 帶4ch
							3	數位輸入 帶4ch
							*4 4	數位輸出 帶4ch(位置比例控制用) *3
						0	無	
						D	帶檢驗報告	
						Y	對應追蹤證明	
						T	耐熱處理品	
						K	硫化對策處理品	
						B	耐熱處理品+帶檢驗報告	
						L	硫化對策處理品+帶檢驗報告	

*1 D15 不對應多回路協調控制。

*2 D15/25 不能選擇 ch 數“2”。

*3 D35 不能選擇 ch 數“4”。另外，當 ch 數為“4”時，不能選擇輸出類型“M”“S”“G”、選項“4”。

*4 輸出類型“T”“M”時，不能選擇可選項“4”。

*5 預計近期發售。

通訊BOX

基本型號	類型	環形連接1	環形連接2	接口數	可選項	追加處理	內容
NX-							計裝網絡模組 NX
	CB1						4 接口自適應 HUB
	CB2						4 接口自適應 HUB(帶狀態輸出)
		N					串級連接(側面連接器) 非環形通訊
		R					串級連接(側面連接器) 環形通訊
			N				串級間連接(前面接口) 非環形通訊
			R				串級間連接(前面接口) 環形通訊
					04		4 接口
						0	RJ-45 × 4
						1	RJ-45 × 3、2 芯 LC × 1
						O	無
						D	帶檢驗報告
						T	耐熱處理品
						K	硫化對策處理品
						B	耐熱處理品+帶檢驗報告
						L	硫化對策處理品+帶檢驗報告

通訊適配器、終端適配器

基本型號	類型	可選項1	可選項2	可選項3	可選項4	追加處理	內容	
NX-							計裝網絡模組 NX	
	*1	CL1					通訊適配器 左連接用	
	*1	CR1					通訊適配器 右連接用	
	*1	TL1					終端適配器 左連接用	
	*1	TR1					終端適配器 右連接用	
			0					無
				0				無
					00			無
						0		無
							0	無
							D	帶檢驗報告
							T	耐熱處理品
							K	硫化對策處理品
							B	耐熱處理品+帶檢驗報告
						L	硫化對策處理品+帶檢驗報告	

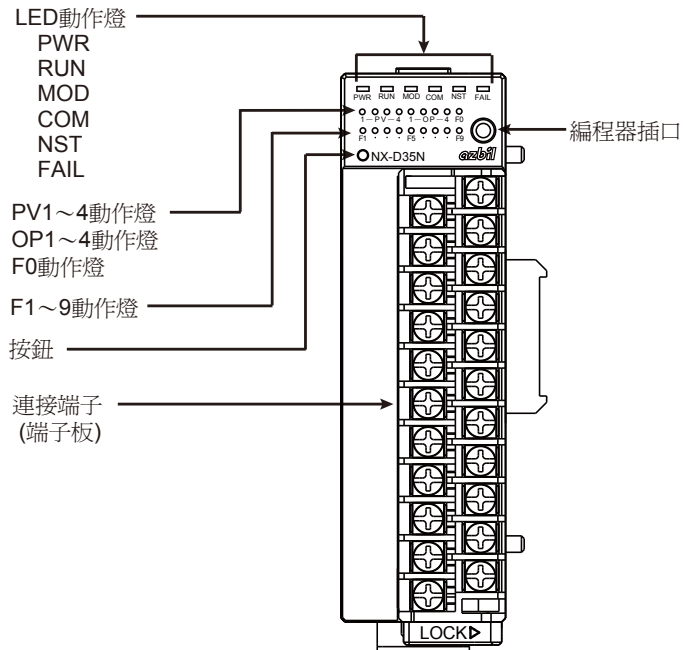
*1 左右是指安裝後從正面看到的方向。

1 - 3 各部分的名稱及功能

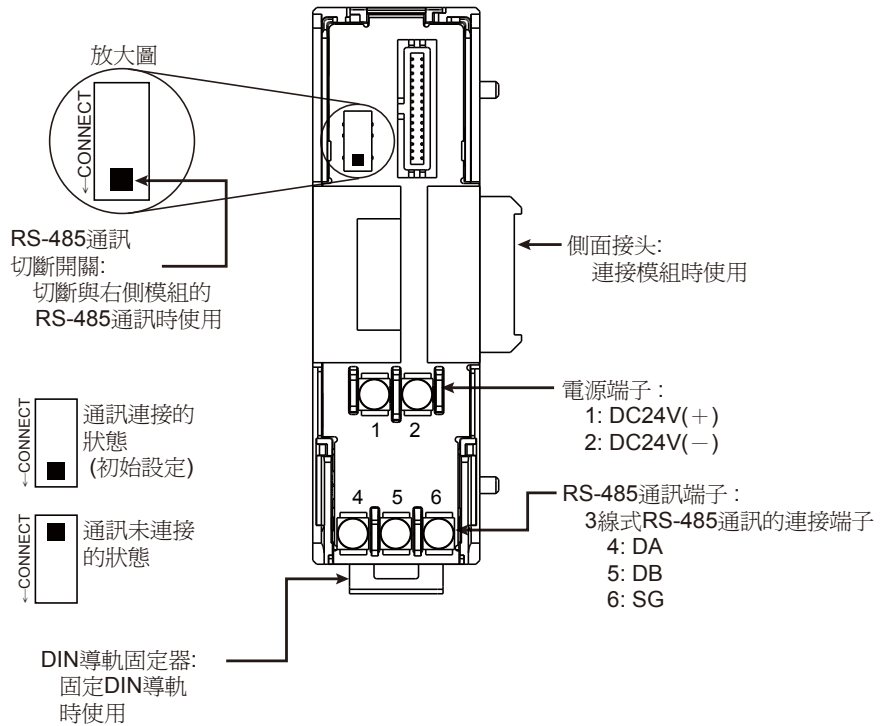
■ 調節器模組

● 本體

本體的顯示部因型號 (功能) 而異。

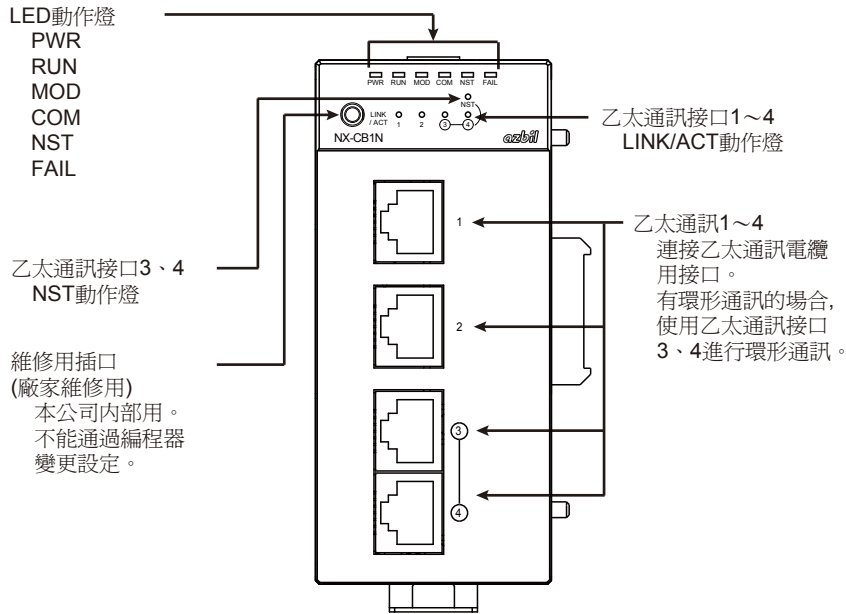


● 底板

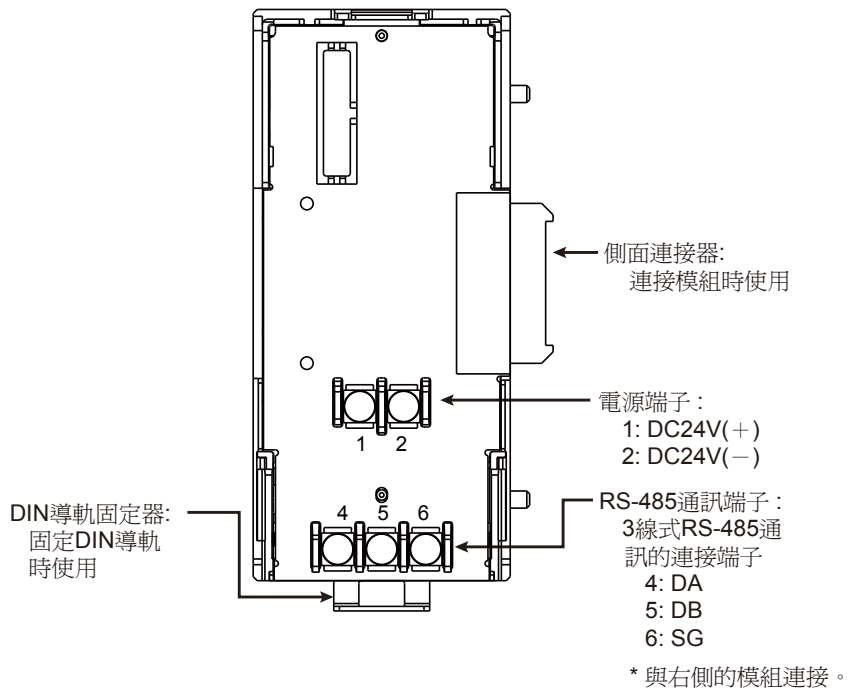


■ 通訊BOX

● 本體

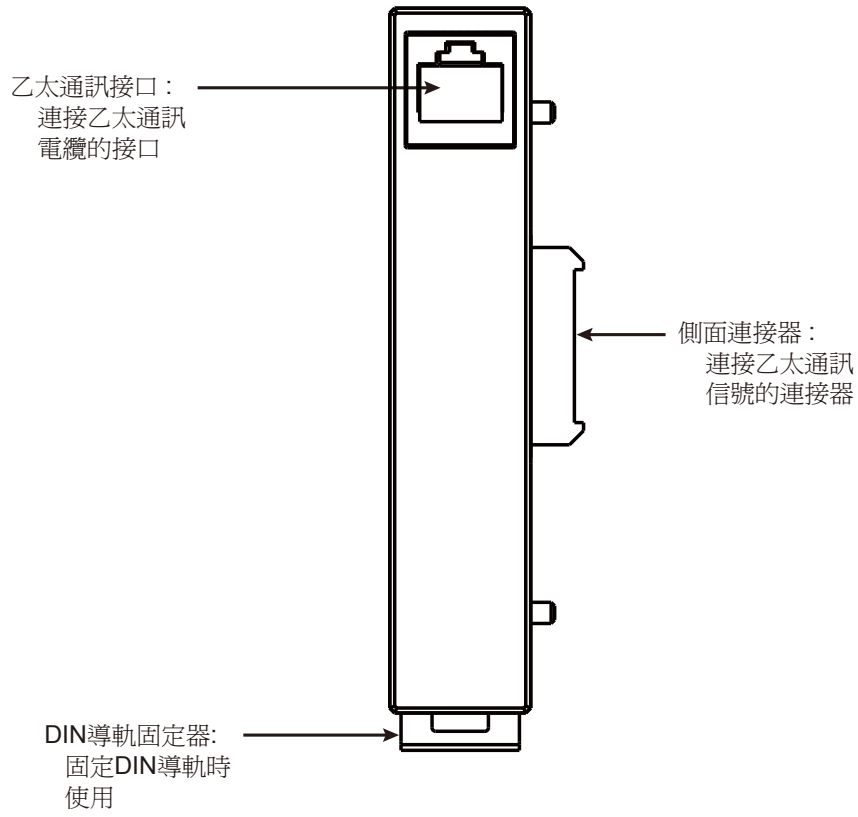


● 底板

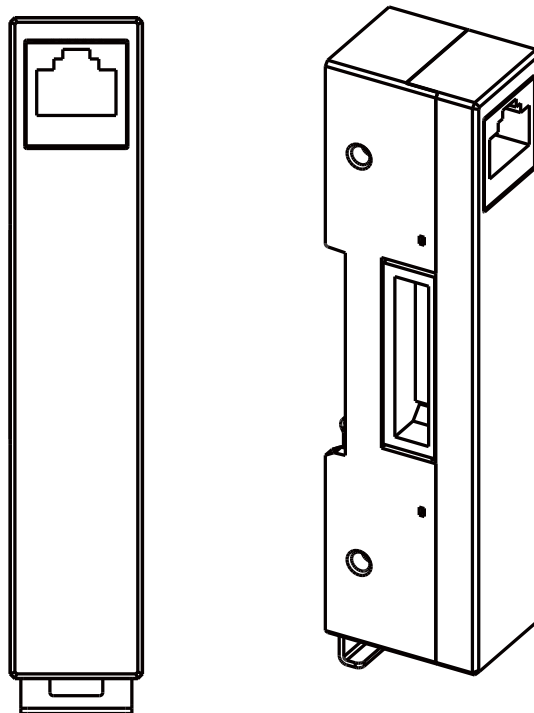


■ 通訊適配器

● 左連接用

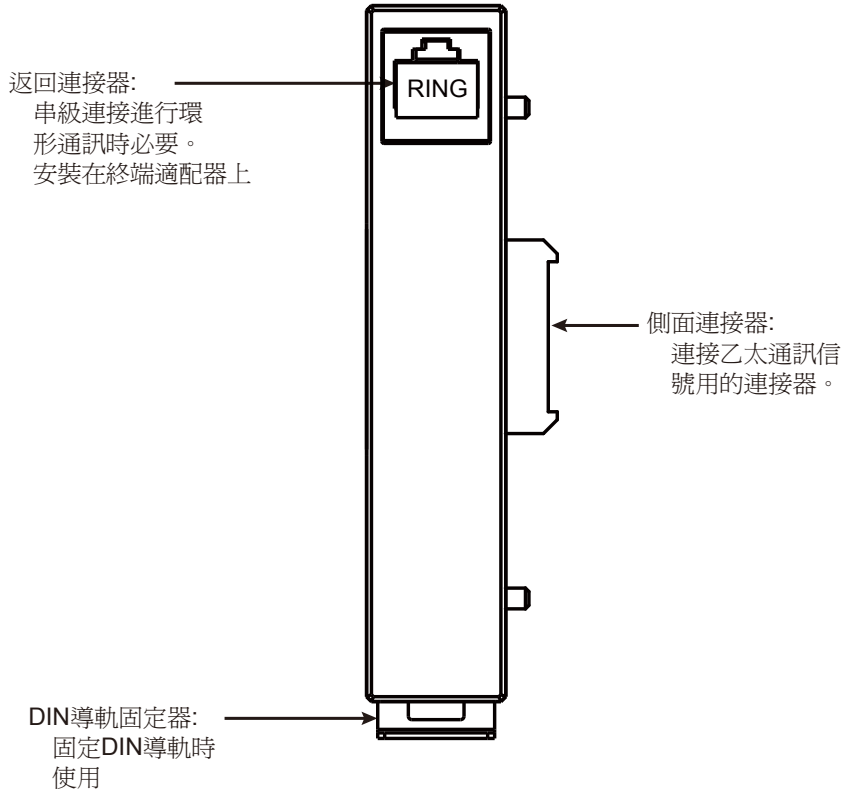


● 右連接用

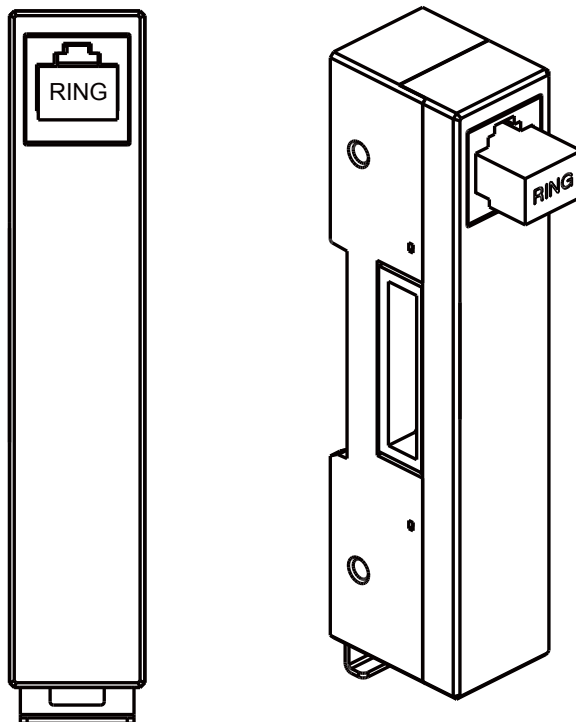


■ 終端適配器

● 左連接用



● 右連接用



1 - 4 運轉模式

■ 機器運轉模式

機器運轉模式的變化如下。



RUN：模組動作狀態（全功能）

IDLE：模組的控制動作停止

重故障：模組重故障。模組的控制動作停止。

■ 各運轉模式的輸入輸出

各運轉模式時的輸入輸出如下。

（ROM 版本 3.00 [1_0_3] 以後）

狀態 輸入輸出的種類	啟動中 電源投入時延遲中	機器運轉模式 RUN	機器運轉模式 IDLE	重故障
PV 輸入、MFB	不可讀出	動作狀態	保持最終演算結果	保持最終演算結果
數位輸入	OFF	動作狀態	保持最終演算結果	保持最終演算結果
數位輸出 (晶體管輸出)	OFF	動作狀態	IDLE 時 /SV 通信異常時動作 *1 (初始值 = OFF)	OFF
類比電流輸出 類比電壓輸出	0mA 0V	動作狀態	IDLE 時 /SV 通信異常時動作 *1 *2 (初始值 = 0.0%)	- 10.0% *3

*1 ROM 版本 2.02 [1_0_2] 以前是初始值中記述的輸出。

*2 輸出的實際電流、實際電壓、連續輸出庫的項目名：是輸出範圍設定的零點側輸出。

*3 輸出的實際電流、實際電壓、連續輸出庫的項目名：是輸出範圍設定的範圍的 - 10.0% 的輸出。

但實際電流輸出的下限約為 0mA、實際電壓輸出的下限為 0V。

■ 各運轉模式或狀態下的通信動作

ROM 版本 3.00 [1_0_3] 以後

○：有功能 ×：無功能


動作種類	啟動中	機器運轉 模式 RUN	機器運轉 模式 IDLE	重故障 *1	底板 EEPROM 異常 (AL88) *1	底板 / 本體型號 不一致 (AL54) *1	底板 / 本體通信設定 不一致(AL53) *1
上位通信	×	○	○ *2	×	×	×	○ *2
編程器通信			○	△ *3	○	○	○
模組間資料傳送功能(送信)			×	×	×	×	×
模組間資料傳送功能(受信)							×
多回路協調控制							×

*1 機器運轉模式為 IDLE 模式。

*2 從編程器進行參數寫入中時，機器運轉模式為 IDLE，但上位通信不起作用。

*3 不能經由乙太網路進行編程器通信。可通過編程器插口進行通信。

 參考




- 關於含電源投入時的通信及詳細的動作，請參閱、
 7-13 電源投入時啟動延時（7-24頁）。

- ROM版本2.02〔1_0_2〕以前的版本如下。

	啟動中	機器運轉模式 RUN	機器運轉模式 IDLE
上位通信	×	○	○*1*2
編程器通信	×	○	○
模組間資料傳送功能	×	○	×
多回路協調控制	×	○	×

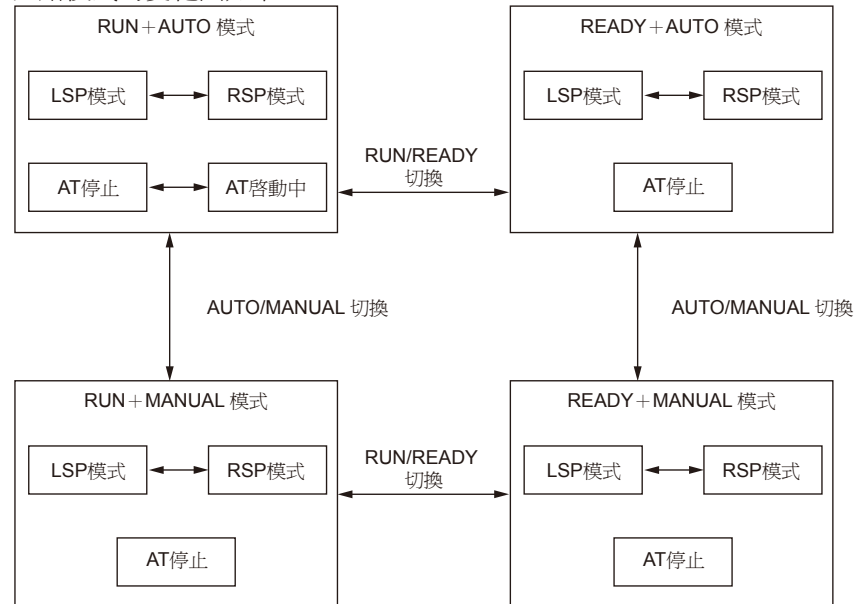
*1 發生故障及AL88(底板EEPROM異常)時，機器運轉模式為IDLE，但上位通信不起作用。
 (ROM版本2.00〔1_0_1〕以後)

*2 從編程器進行參數寫入中時，機器運轉模式為IDLE，但上位通信不起作用。

- IDLE是ROM版本2.00〔1_0_1〕以後對應的功能。
- 與管理模組組合進行多回路協調控制的場合，調節器模組置於管理模組管理下(ROM版本2.00〔1_0_1〕之後)。
- 管理模組為IDLE模式時，管理模組管理下的調節器模組將聯動成為IDLE模式。
- AL88(底板EEPROM異常)、AL53(底板/本體通訊設定不一致)、AL54(底板/本體型號不一致)發生時將變為IDLE模式(ROM版本2.00〔1_0_1〕之後)。
- 在編程器的參數寫入中，為IDLE模式(ROM版本2.00〔1_0_1〕之後)。
 - ※ 但當下述情況發生時將重置(重啟動)。
 - 掃描周期參數的設定與項目中設定的值不一致時。
 - 管理模組管理下或離開管理模組管理的場合。
- 有關上位通訊等的動作請參閱
 1-4 運轉模式（1-7頁）。
- ROM版本2.01〔1_0_1〕之前，IDLE中進行PID演算的初始化。
- ROM版本2.02〔1_0_2〕之後，IDLE中不進行PID演算的初始化。
-  請參閱 7-23 IDLE時/管理模組通訊異常時動作（7-38頁）。
 根據重故障的內容，輸出有與表中內容不同的場合，請參閱
 第14章 故障時的對應（14-1頁）。

■ 回路模式

回路模式的變化圖如下。



RUN : 控制狀態

READY : 控制停止狀態

AUTO : 自動運轉(本機自動決定操作量)

MANUAL : 手動運轉(操作量可用手動操作)

LSP : 本地 SP(由本機中存儲的 SP 進行控制)

RSP : 遠端 SP(來自外部機器的類比輸入作為 SP)

AT : 自整定(基於限幅循環法的 PID 常數自動設定)

第2章 安 裝

警告



請務必在完全切斷本機及其連接機器的電源後再進行本機的安裝、拆卸及接線。否則有觸電的危險。

注意



請在規格書中記載的使用條件（溫度、濕度、電壓、振動、沖擊、安裝方向、環境等）範圍內使用本機。否則有發生火災、產生故障的危險。



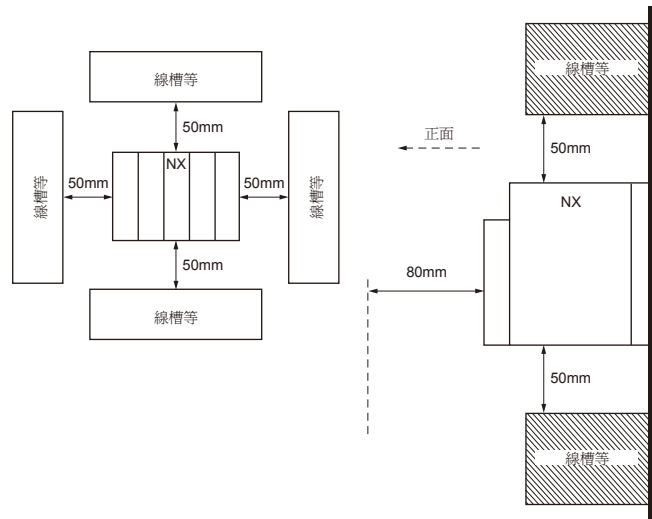
請勿堵塞本機的通風孔。否則有發生火災、產生故障的危險。



請勿讓線頭、切屑、水等進入本機內部。否則有發生火災、產生故障的危險。

■ 安裝場所

作為吸氣、拆卸、接線、維修用的空間，請在設計時保持上方向50mm、下方向50mm、左右方向50mm、正面方向80mm以上的空間。請與其它機器或別的列上配置的本機相距100mm以上的距離。另外，請勿安裝在電力設備等發熱物上。



請勿安裝在如下場所。

- 超過規格範圍的高溫、低溫、高濕度、低濕度的場所
- 含硫化氣體等腐蝕性氣體的場所
- 含粉塵、油煙等場所
- 直射陽光、風吹雨淋的場所
- 機械振動、沖擊超過規格範圍允許的場所
- 高壓線下、焊接機及電氣干擾發生源的附近
- 離鍋爐等高壓點火裝置15m以內
- 受電磁場影響的場所
- 有可燃性液體或蒸氣的場所
- 室外
- 輸入輸出的共模電壓：對大地間的電壓為30Vrms以上、峰值42.4V以上、DC60V以上的場所

■ 端子台的安裝/拆卸

❗ 使用上的注意事項

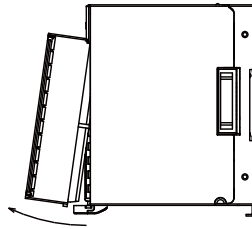
- 端子板在
 - 本機設置前接線時
 - 維修時作業以外時請勿拆卸。
- 螺絲端子台及其本体、無螺絲端子台及其本体是成對經過了精度調整。不能與別的對替換。

● 拆卸方法

- ① 把端子板的固定銷往左滑動，解除端子板的固定。

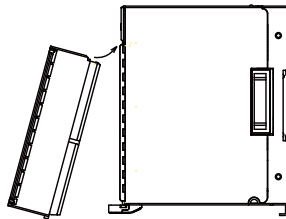


- ② 從端子板的下部往面前拉即可拆下。

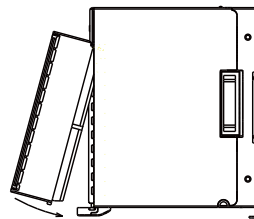


● 安裝方法

- ① 把端子板斜放，將端子板上部插入外殼的槽中。



- ② 按壓端子板下部即安裝完成。



- ③ 端子板的固定銷向右滑動，固定端子板。



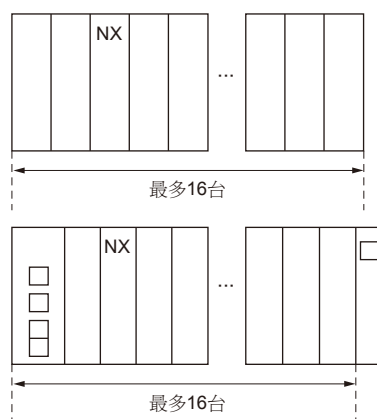
■ 模組的连接

本機可通過底板左右的連接器與別的模組連接。
通過這種連接，各模組的電源及通訊即被連接，可節省接線。RS-485通訊可通過底板上的RS-485通訊切斷開關，切斷與右側模組的連接。

1個連接可最多把16台的模組連在一起。
分散配置的場合，如果橫向尺寸過大或需連接超過16台模組的場合，請使用通訊適配器分成2個以上連接。

! 使用上的注意事項

- 模組連接數中不包含以下模組。
 - 通訊適配器
 - 終端適配器

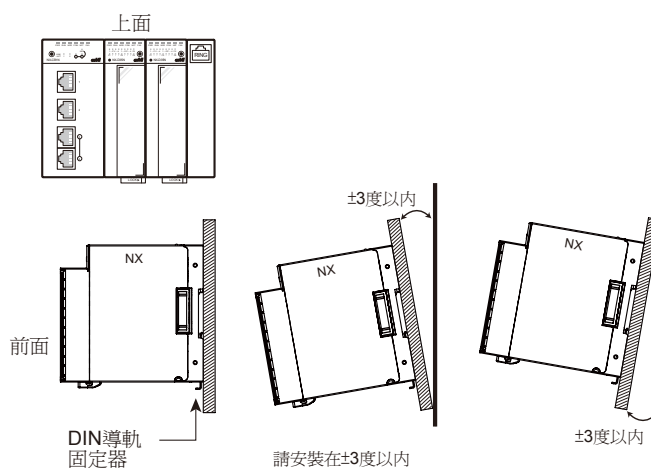


■ 安裝方法

可把本機安裝在DIN導軌上。
DIN導軌固定後，請把DIN導軌固定器充分拉出後把底板掛在導軌上，然後按壓DIN導軌固定器直到聽到咔嗒聲為止。

! 使用上的注意事項

- 請把本機連接完畢後再安裝在DIN導軌上。
- 請把本機安裝在垂直的面上，把DIN導軌的固定器置於下側。



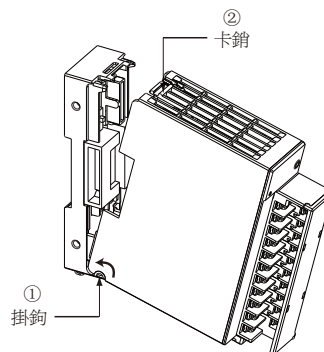
■ 把本體安裝在底板上

❗ 使用上的注意事項

- 請把同包裝的底板與本體組合使用。
- 首先把本體下部的掛鉤掛在底板上，掛鉤有損壞的可能。

① 把本體下部的掛鉤掛在底板上。

② 按壓本體上部直到卡銷發出咔嗒聲。





拆卸時，按壓上部卡銷的同時往面前輕拉本體。











第 3 章 接 線

3 - 1 接線時的注意事項

警告

-  請務必在完全切斷本機及其連接機器的電源後再對本機進行安裝、拆除及接線作業。否則有觸電的危險。
-  請在通電前務必確認接線準確無誤。錯誤接線，有導致機器發生故障及危險災害的可能。

注意

-  請勿拆卸本機。否則會引起故障。
-  請勿讓線頭、切屑、水等進入本機內部。否則有發生火災、產生故障的危險。
-  請勿觸摸電源端子等帶電部件。否則有觸電的危險。
-  請務必在切斷電源後再對本機進行接線作業。否則會引起故障。
-  請按照本機連線的標準、指定電源及施工方法，正確接線。否則有觸電、發生火災、故障的危險。
-  請確認連接處有無鬆動。如有鬆動，會引起發熱及故障。
-  請勿把本機中不使用的端子作為中繼端子使用。否則有觸電、發生火災、故障的危險。
-  請勿讓輸出部短路。否則會引起故障。
-  請按規格書中記載的扭矩切實擰緊端子螺絲。端子螺絲沒有完全擰緊時，有發生火災的危險。
-  有發生雷電浪湧危險的場合，請使用浪湧吸收器。否則有發生火災、產生故障的危險。

■ 接線時的注意事項

- 有關接線，請按相關標準執行。
- 請勿室外接線，受雷擊時會損壞本機。
- 電源線的末端請用帶絕緣保護的壓接端子。
- 請參照本機側面的接線圖確認儀表型號及端子編號後，再進行接線作業。
- 請採用與 M3 螺絲適合的壓接端子連接各端子。
- 請注意壓接端子等不要與相鄰的端子接觸。
- 請把本機的信號線及電源線遠離其它動力線或其它電源線 60cm 以上的距離。同時，請勿配置在同一接線管或線槽內。
- 与其它儀表並聯的場合，請仔細調查其它儀表的條件後再連接。
- 請把加熱器的電線貫通在電流互感器中。
另外，加熱器的電流請勿超過規格記載的容許電流範圍。否則會損壞本機。
- 本機的電源投入後，爲了儀表的穩定，會在約 10 秒鐘內不起作用。其後才進入運轉狀態，爲了滿足規定的精度，需要預熱 30 分鐘以上。
- 接線完畢後，在通電前請確認接線無誤。

3-2 使用電纜


- 熱電偶輸入の場合，請把熱電偶素線與端子連接。
接線距離長の場合或熱電偶端子連接の場合，請採用補償導線延長後與端子連接。
補償導線請採用屏蔽線。
- 熱電偶以外的輸入輸出中，請採用與JCS4364弱電計裝用電纜同等的產品(通稱計裝用雙絞線)

(參考)使用電纜例

功 能	電 纜	尺 寸	接線長 *1	備 注
電 源	CVV、IV	1.25mm ²	30m以下	
PV(TC)	JIS C1610(熱電偶用補償導線)	0.65mm	—	請參閱PV規格(接線電阻影響) *2
PV(RTD)	CVVS 3C、MVVS 3C	1.25mm ²	—	請參閱PV規格(接線電阻影響) *2
DI	CVV、IV、KPEV、IPEV、IPEV-S、 KPEV-S、MVVS	0.5 ~ 1.25mm ²	100m以下	*2
DO	CVV、IV、KPEV、IPEV、IPEV-S、 KPEV-S、MVVS	0.9 ~ 1.25mm ²	100m以下	*2
其它信號線	CVV、IV、KPEV、IPEV、IPEV-S、 KPEV-S、MVVS	0.5 ~ 1.25mm ²	100m以下	*2
乙太通訊	UTP電纜(4P) Cat 5e以上(直通) (兩端ANSI/TIA/EIA-568-B)	—	*3	
RS-485	IPEV-S 2P(※)、KPEV-S 2P(※) CVV-S 3C、MVVS 3C	0.9 ~ 1.25mm ²	500m以下	(※) 推薦請把DA與DB作為一對， SG用剩餘的一對中的一根或 兩根。

*1 未考慮外部干擾的影響。

*2 干擾較多的環境下，請採用屏蔽線。

*3 請參閱  計裝網絡模組 NX 使用說明書「網絡設計篇」CP-SP-1313C 第2章 乙太通訊構成。

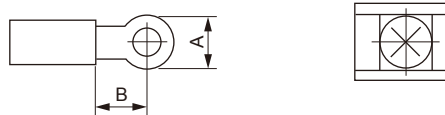
3 - 3 端子的連接

⚠注意

- ❗ 請按規格書中記載的扭矩切實擰緊端子螺絲。
端子螺絲沒有完全擰緊時，有觸電、發生火災的危險。
- ⊘ 請勿把本機中不使用的端子作為中繼端子使用。
否則有觸電、發生火災、故障的危險。
- ⊘ 請勿讓輸出部短路。
否則會引起故障。

對本機的端子部的連接進行說明。

請採用與 M3 螺絲匹配的壓接端子進行本機的接線。



適合螺絲	A	B	推薦壓接端子(參考)
M3	5.8mm 以下	5.5mm 以上	日本壓接端子制造(株) 塑料絕緣圓形端子 V1.25-MS3

❗ 使用上的注意事項

- 在振動、沖擊大的場所設置的場合，請務必採用圓形壓接端子以防端子脫落。
- 壓接端子請勿與相鄰的端子接觸。
- 端子螺絲的恰當擰緊力矩為 0.5 ~ 0.7N • m 以下。
- 把 2 個壓接端子採用背靠背的方式，這樣在 1 個端子螺絲上可連接 2 個壓接端子。

3 - 4 無螺絲端子的連接

⚠ 注意

⊘ 請勿讓輸出部短路。
否則會引起故障。

對本機的無螺絲端子部的連接進行說明。

■ 使用棒端子的連接

使用棒端子的場合，請使用與 UL 規格對應的棒端子、壓接工具。
另外，請選擇金屬部長為 12mm 的棒端子。

• 推獎棒端

電線尺寸	(株) OSADA 品名
AWG16	E1512
AWG18	E1012
AWG20	E7512
AWG22	E0512
AWG24	E0308

注 E0308 的金屬部長為 8mm，由於套管直徑小，所以能插到底部、可獲取足夠的接觸部。

• 推獎壓接工具 (株) OSADA UA-520N

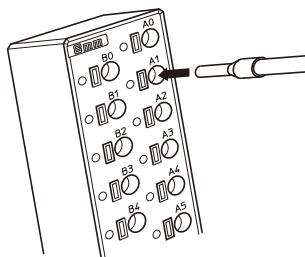
■ 單線/雙絞線的連接

用單線/雙絞線連接的場合は，請除去被覆使導體長為 8 ~ 9mm。

• 適合電線 AWG24(0.2sq) ~ AWG16(1.25sq)
在無螺絲端子台上部前面標有除去電線被覆的大約長度。

● 電線的連接

請筆直插入孔部到底。

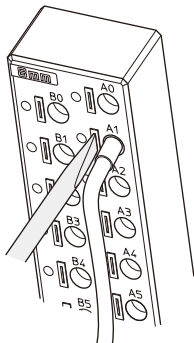


⚠ 使用上的注意事項

- 用雙絞線連接的場合，當線徑細、插入困難時，請用一字螺絲刀按壓用於拔插的左橫側的按鈕后插入。
- 雙絞線需要符合 UL 規格的場合，請在雙絞線前端部焊錫後插入端子台。

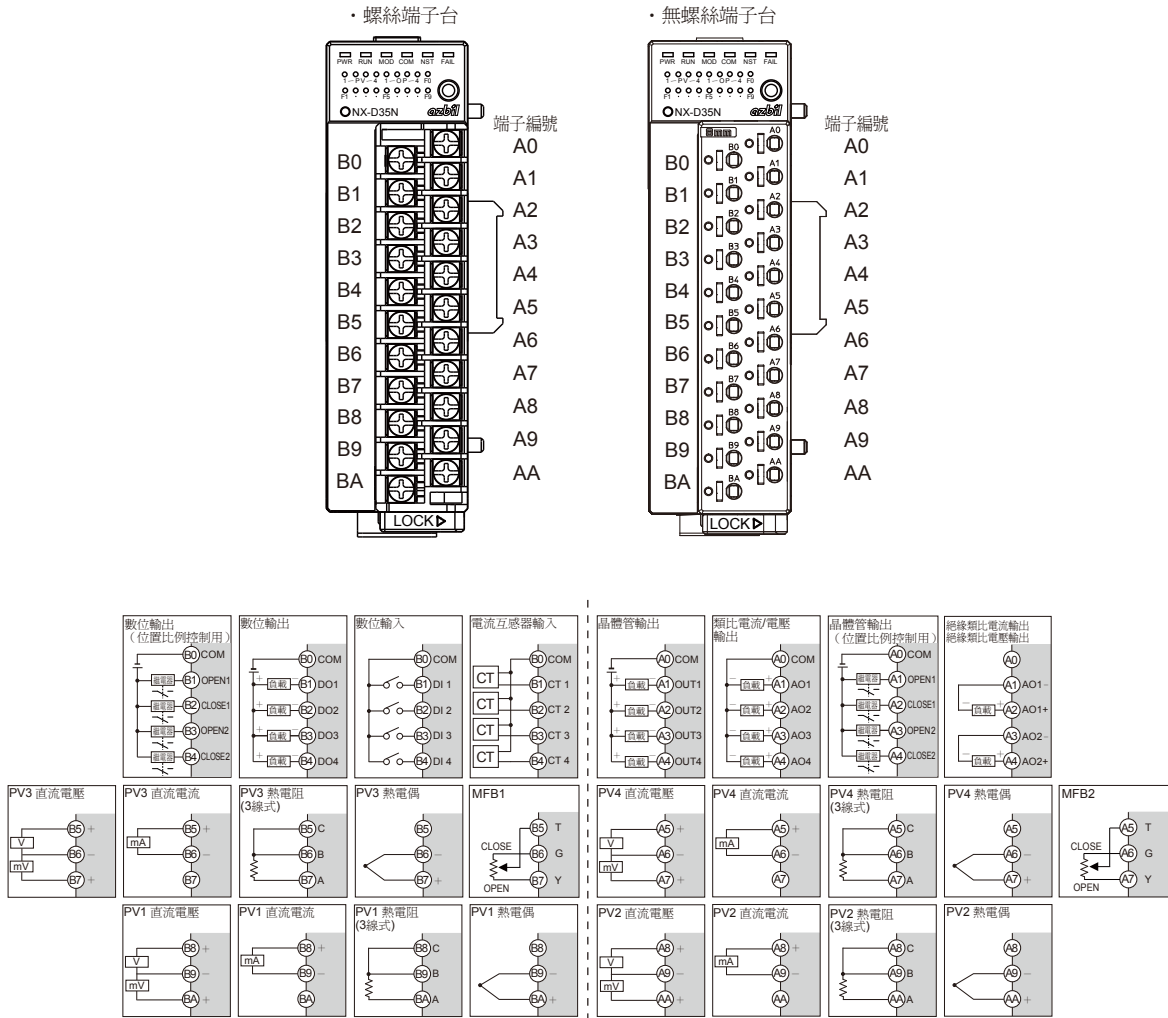
● 電線的拔出方法

用一字螺絲刀筆直接壓孔部旁的按鈕、拔出電線。



3 - 5

端子部接線圖



3 - 6 電源的連接

■ 電源的連接

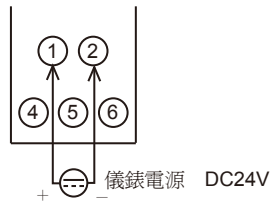
⚠ 警告

❗ 請務必在完全切斷本機及其連接機器的電源後再對本機進行安裝、拆除及接線作業。否則有觸電的危險。

⚠ 注意

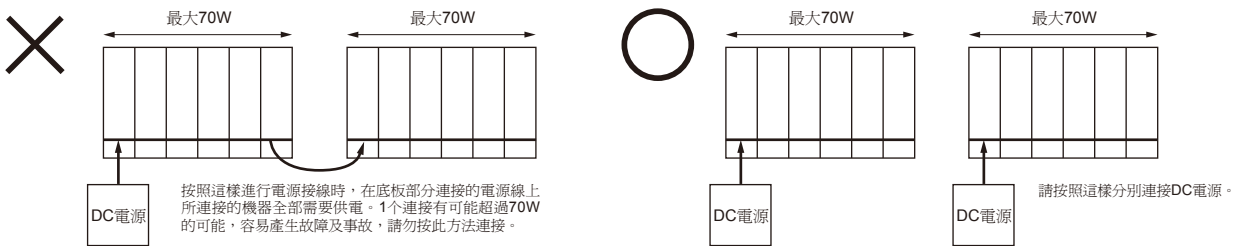
❗ 連接的模組全體的消耗功率不能超過70W。否則有發生火災、產生故障的危險。

電源端子請按下圖所示連接。



❗ 使用上的注意事項

- 由於連接的模組間其電源相互連接，因此請向連接的模組之一進行供電。
- 對端子板等進行 I/O 用電源接線的場合，I/O 用電源請勿經由底板單元跨接接線，而是從電源直接接線。
- 請選擇輸出功率遠大於等於連接模組消耗功率總和的電源。
- 為了符合 UL 規格，請連接到 UL 2 級電源。



■ 干擾對策

電源從單相儀表用電源獲取並考慮無干擾的影響。
 來自電源的干擾較多的場合，請採用隔離變壓器並附加線路濾波器。
 (本公司線路濾波器型號：81446364-001)
 對啓動迅速的干擾，請採用CR濾波器。
 (本公司CR濾波器型號：81446365-001)

❗ 使用上的注意事項

- 請勿把隔離變壓器的1次側與2次側電線捆綁在一起，也不要配置在同一接線管或線槽內。

■ 電源設計

根據所使用的模組的構成，必要的電源容量會不同。
 需要確定必要的電源容量。
 電源設計的步驟如下。

- ① 計算使用模組總的消耗電流。
- ② 考慮到沖擊電流及功率降額等因素，決定電源的容量。

以下對電源的設計進行說明。

● 計算消耗功率

各模組通過側面連接器，儀表電源(DC24V)相互連接。
 各模組的消耗功率一覽表如下。
 根據使用模組的個數計算出合計消耗功率。

模組	類型(型號)	消耗功率(W)	電源投入時沖擊電流	備注
調節器模組	D15、D25、D35	4W以下	20A以下	動作條件下
數字・脈沖輸入模組	DX1、DX2	4W以下	20A以下	動作條件下
數位輸出模組	DY1、DY2	4W以下	20A以下	動作條件下
管理模組	S11、S12、S21	4W以下	12A以下	動作條件下
通訊BOX	CB1	4W以下	10A以下	動作條件下
通訊適配器	CL1、CR1	—	—	不需要電源
終端適配器	TL1、TR1	—	—	不需要電源

● 選定必要的電源容量

通過上表計算必要功率，加上受環境影響的功率降額及負載率變化引起的功率降額，選定電源。

❗ 使用上的注意事項

- 選擇電源投入時可對應沖擊電流(動作條件)影響的電源。
 如果不考慮因負載引起的功率降額及受環境溫度影響的功率降額，則可能會降低電源的使用壽命。
 詳細內容請向所使用的電源制造商詢問。

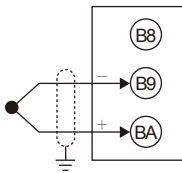
3 - 7 PV 輸入的接線

❗ 使用上的注意事項

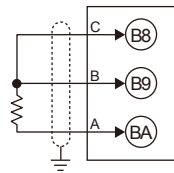
- 請勿施加超過容許輸入範圍的輸入量。否則會引起故障。
- 連接時請注意輸入的極性。
- 熱電阻的接線名稱爲 A、B、C 時，與本機的連接是把接線 A 與本機的 A 端子、接線 B 的一根連接在本機 B 端子、另一根接線 B 連接到本機 C 端子上。
- 熱電阻中使用齊納安全柵的場合必須進行調整。詳細內容請參閱
 ➔ 7-25 齊納安全柵調整和接線電阻的補償 (7-42 頁)。
- MFB 輸入只在 NX-D35 的輸出型爲 M (晶體管輸出位置比例控制型) 或者可選項 4 (數位輸出帶 4ch、位置比例控制用) 時可以使用。

■ PV 輸入(PV1)

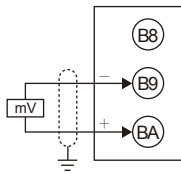
• 熱電偶



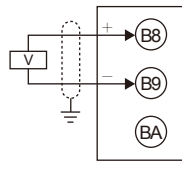
• 熱電阻



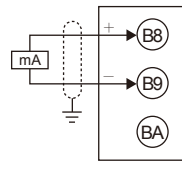
• 直流電壓(mV)



• 直流電壓(V)

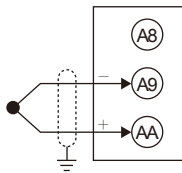


• 直流電流(mA)

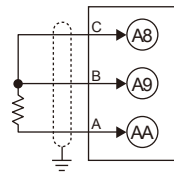


■ PV 輸入(PV2)

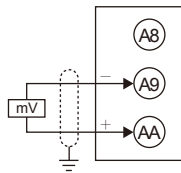
• 熱電偶



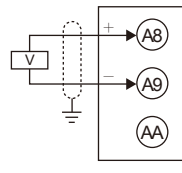
• 熱電阻



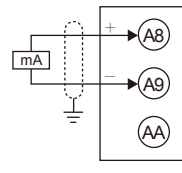
• 直流電壓(mV)



• 直流電壓(V)

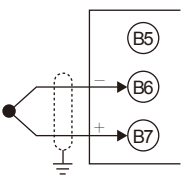


• 直流電流(mA)

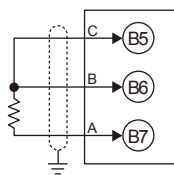


■ PV 輸入(PV3)

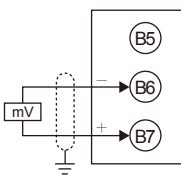
• 熱電偶



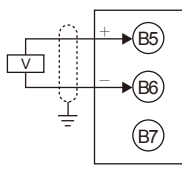
• 熱電阻



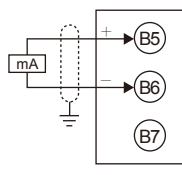
• 直流電壓(mV)



• 直流電壓(V)

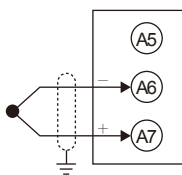


• 直流電流(mA)

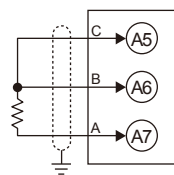


■ PV 輸入(PV4)

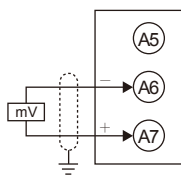
• 熱電偶



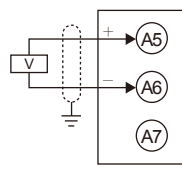
• 熱電阻



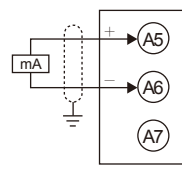
• 直流電壓(mV)



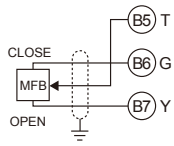
• 直流電壓(V)



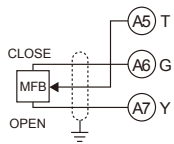
• 直流電流(mA)



■ MFB 輸入(MFB1)



■ MFB 輸入(MFB2)

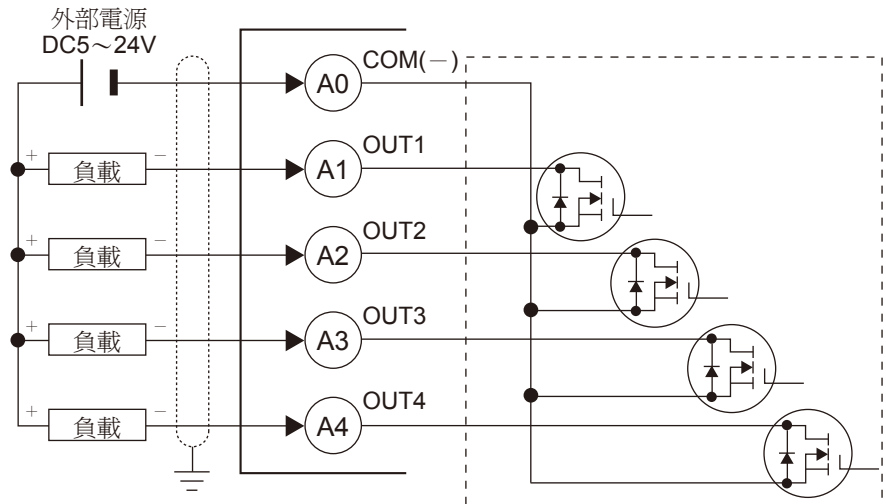


3 - 8 晶體管輸出、數位輸出的接線

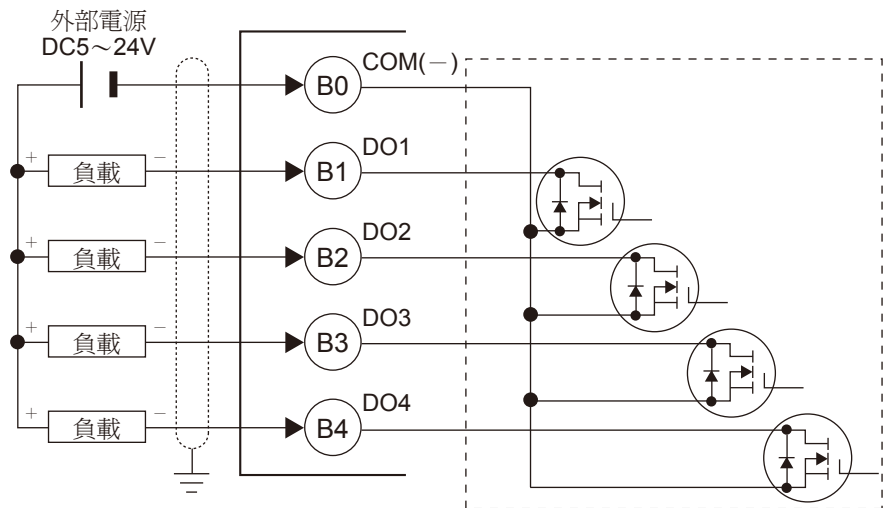
❗ 使用上的注意事項

- 馬達等使用L負載的場合，請把二極管與負載並聯連接。
- 連接時注意外部電源的極性。
- 在本機的電源處於投入的狀態下，請勿進行負載的連接及拆卸。否則會引起本機及負載的故障。

■ 晶體管輸出



■ 數位輸出(DO) ※可選項



■ 與SSR(固態繼電器)的連接

本機請選擇輸出類型：晶體管輸出或者可選項：數位輸出的型號。

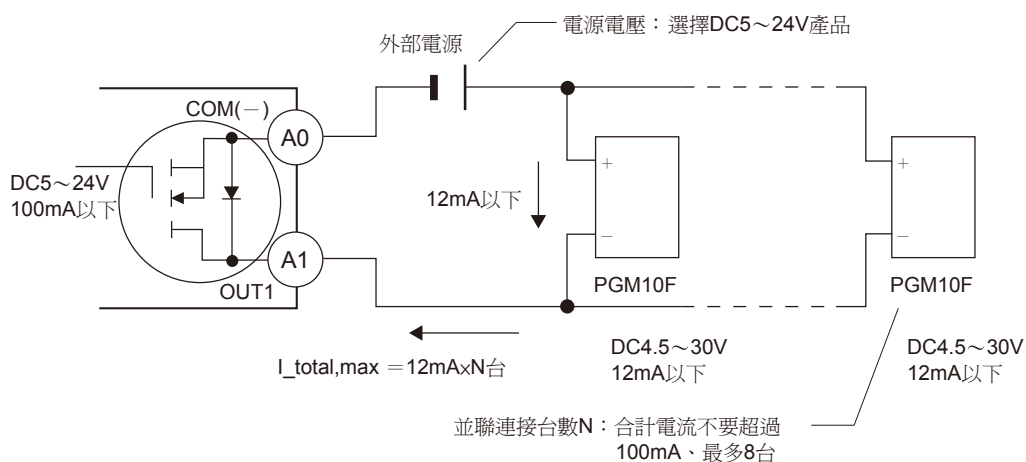
請使用定電流類型的SSR。

請使用具備足夠驅動SSR的電流容量的外部電源。

對使用的機器，請確認以下項目。

1. 外部電源的電流容量是否比並聯連接台數的SSR輸入電流(最大、合計)足夠大。
另外，合計電流是否在本機的輸出容許電流範圍內。
2. 外部電源是否在SSR輸入電壓範圍及本機晶體管輸出(數位輸出)外部容許電源電壓範圍內。

● 與阿自倍爾(株) PGM10F 系列的連接例



SSR	連接	每1台輸出的連接數	備注
阿自倍爾(株) PGM10F	並聯	最多8台	按輸入電流12mA以下計算
阿自倍爾(株) PGM10N	並聯	最多10台	按輸入電流10mA以下計算
歐姆龍 G3PA	並聯	最多14台	按輸入電流7mA以下計算
歐姆龍 G3PE	並聯	最多14台	按輸入電流7mA以下計算

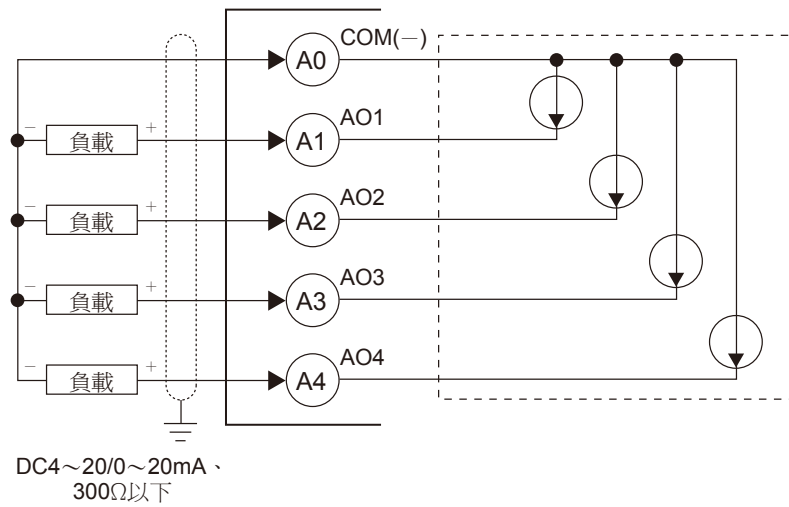
3 - 9 類比電流輸出的接線

❗ 使用上的注意事項

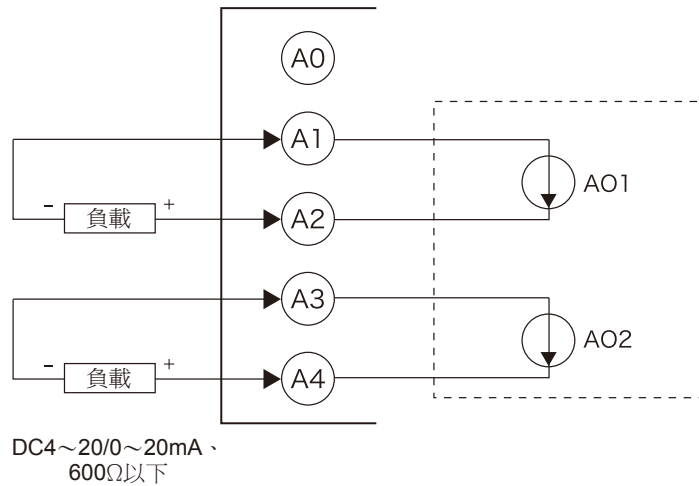
- 在本機的電源處於投入的狀態下請勿進行負載的連接及拆卸。否則會引起本機及負載的故障。
- 請把對方機器輸入阻抗與接線電阻的合計控制在本機的容許負載電阻範圍內。
- 本機的COM端子上最多可連接2個壓接端子。與4ch進行接線連接的場合，請用外部端子板。

■ 類比電流輸出(AOC)

• 輸出類型C



• 輸出類型S

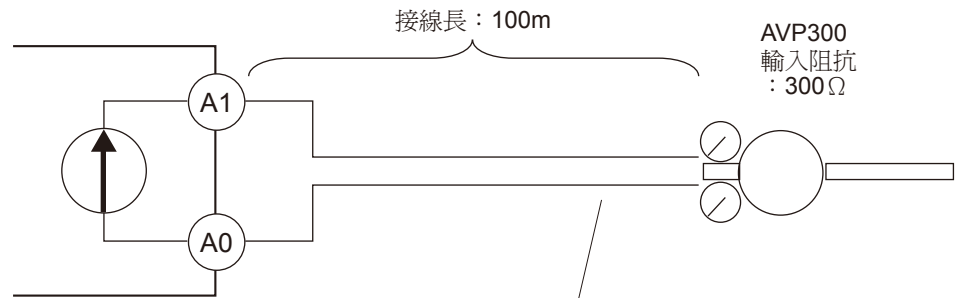


■ 與AVP300的連接例(輸出類型Cの場合)

本機的容許負載電阻為300Ω，這是能保證最大電流為22mA的電阻值。
與本公司AVP300(輸入阻抗：300Ω)連接時需滿足下述條件。

最大電流×(負載電阻+接線電阻) < 6.6V ※根據300Ω×22mA=6.6V

● 與阿自倍爾(株) AVP300的連接例

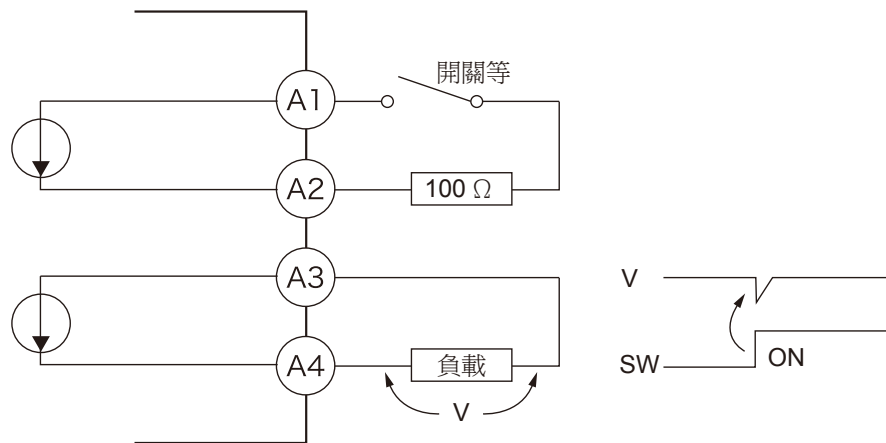


接線電阻：34Ω/km的電纜，接線100mの場合，
接線電阻總計6.8Ω。

最大電流 < 6.6V / (300 + 6.8) = 21.5mA 可連接。

■ 帶電接線(輸出類型Sの場合)

使用100Ω以下的負載電阻の場合，請勿對負載電阻帶電接線。否則會影響其它輸出。



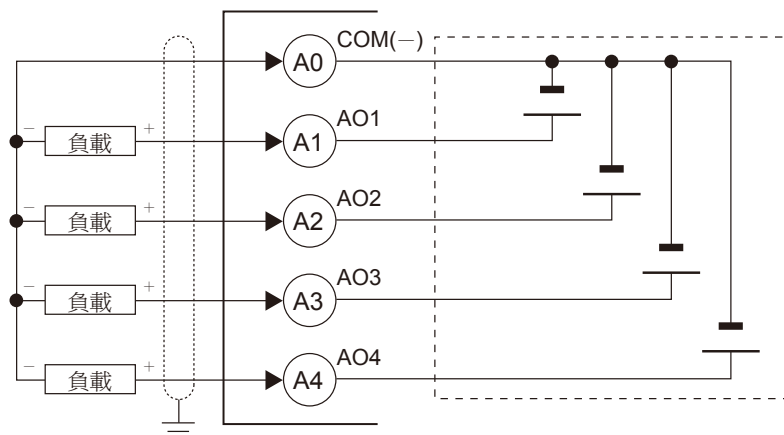
3 - 10 類比電壓輸出的接線

❗ 使用上的注意事項

- 在本機的電源處於投入的狀態下請勿進行負載的連接及拆卸。否則會引起本機及負載的故障。
- 請把對方機器輸入阻抗控制在本機的容許負載電阻範圍內。
- 本機的COM端子上最多可連接2個壓接端子。與4ch進行接線連接的場合，請用外部端子板。

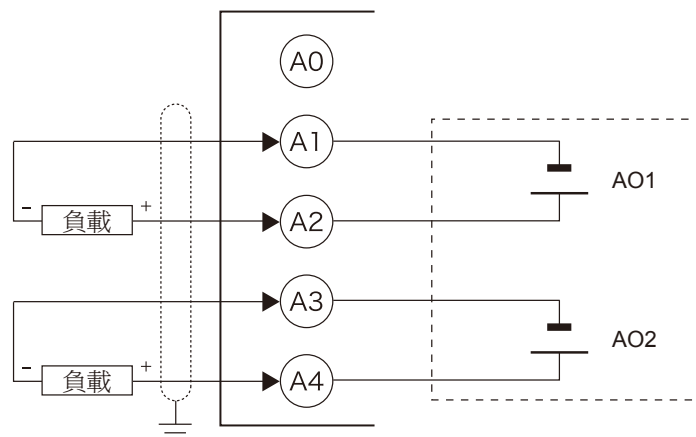
■ 類比電壓輸出(AOV)

• 輸出類型D



DC0~5/1~5/0~10/2~10V、
4kΩ以上

• 輸出類型G



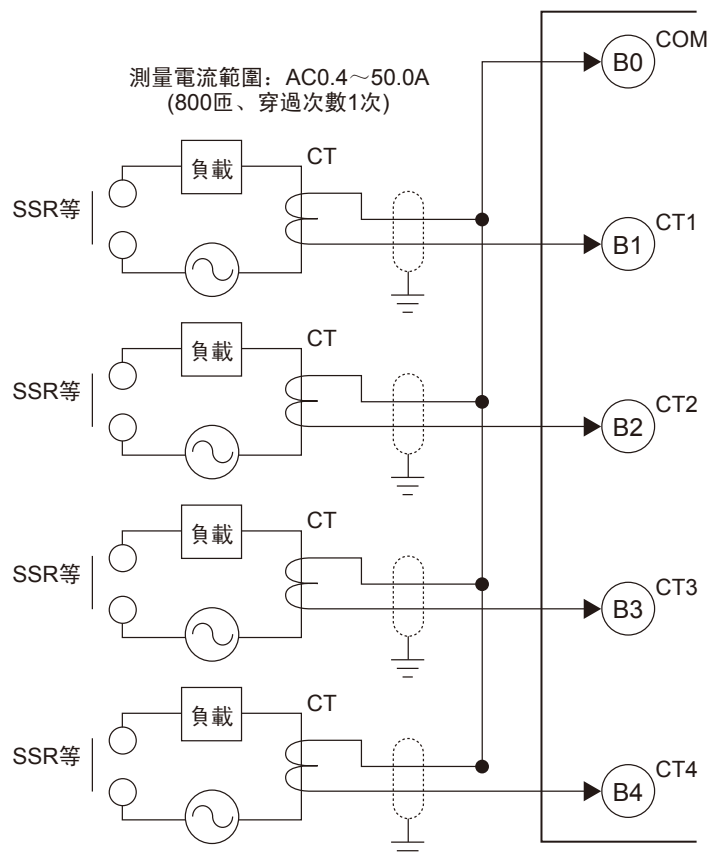
DC0~5/1~5/0~10/2~10V、
4kΩ以上

3 - 11 電流互感器輸入的連接

❗ 使用上的注意事項

- 在本機的電源處於投入的狀態下請勿進行負載的連接及拆卸。否則會引起本機及負載的故障。
- 本機的COM端子上最多可連接2個壓接端子。與4ch進行接線連接的場合，請用外部端子板。

■ 電流互感器輸入(CT) ※可選項

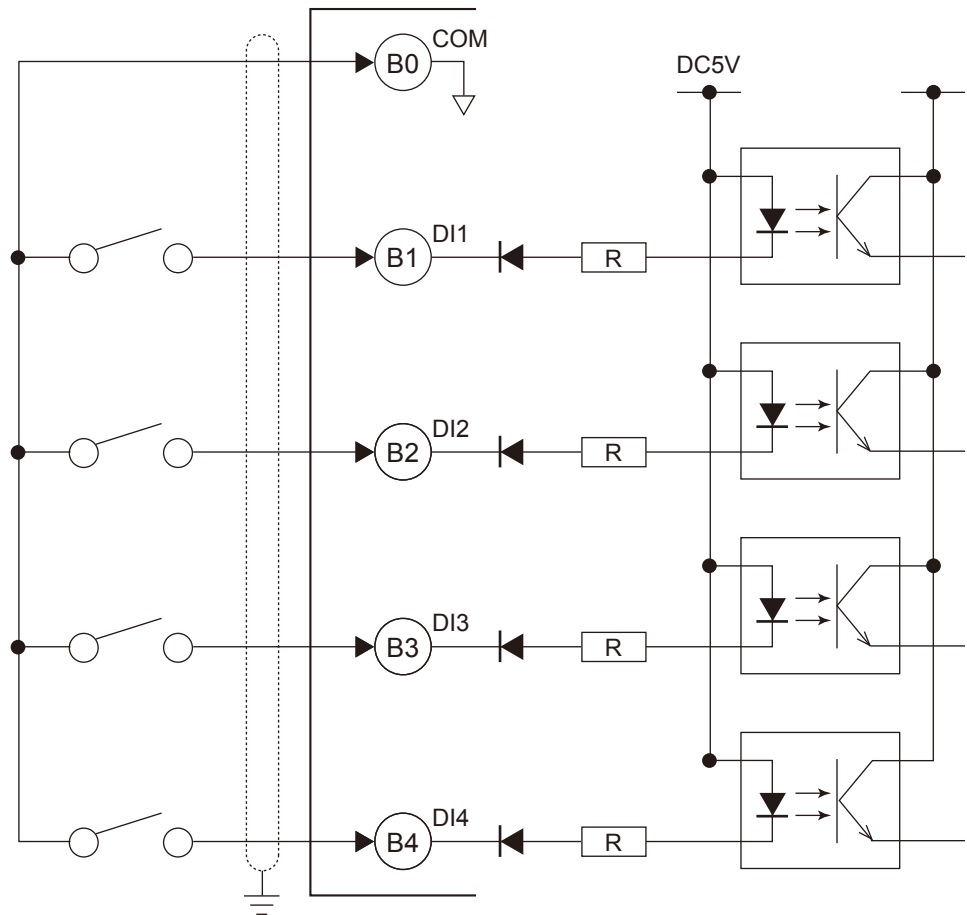


3 - 12 數位輸入 (DI) 的連接

❗ 使用上的注意事項

- 本機的數位輸入為電源內置型。外部的接點請採用無電壓接點。
- 針對本機短路時的端子電流、開路時的端子電壓，請使用開閉能力有富餘的接點。
- 本機的COM端子上最多可連接2個壓接端子。與4ch進行接線連接的場合，請用外部端子板。


■ 數位輸入(DI) ※可選項



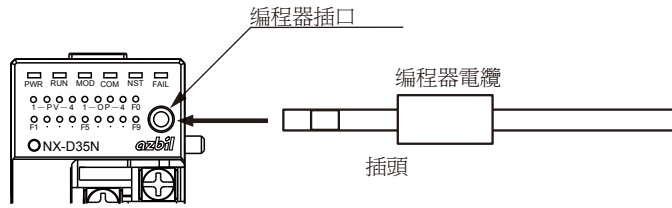
連接 : 無電壓接點或晶體管(Sink型)
 開路時端子電壓 : DC5V±10%
 短路時端子電流 : 5.6mA TYP.

3 - 13 乙太通訊的連接

關於乙太通訊的連接，請參閱

 計裝網絡模組 NX 使用說明書「網絡設計篇」CP-SP-1313C 的 1-3 本機的功能說明(1-3 頁)、第 2 章 乙太通訊構成。

3 - 14 編程器電纜的連接



! 使用上的注意事項

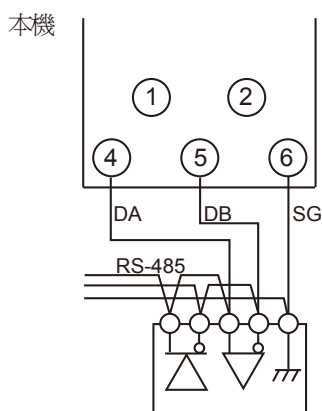
- 只能使用USB 編程器電纜。
- 請把插頭確實地插入編程器插口中。
- 請握住插頭拔插編程器電纜，請勿牽拉編程器電纜。
- 在編程器電纜處於連接狀態下，請勿對電纜及插頭的上下左右方向施加力。否則，編程器電纜或編程器插口會損壞或影響其功能、性能。

📖 參考

- 有關編程器電纜的連接，請參閱
➡ 計裝網絡模組 NX 使用說明書「網絡設計篇」CP-SP-1313C 的2-5
與外部機器的構成(2-21頁)。

3 - 15 RS-485 通訊的連接

CPL、MODBUS的RS-485通訊請按下述方法連接。



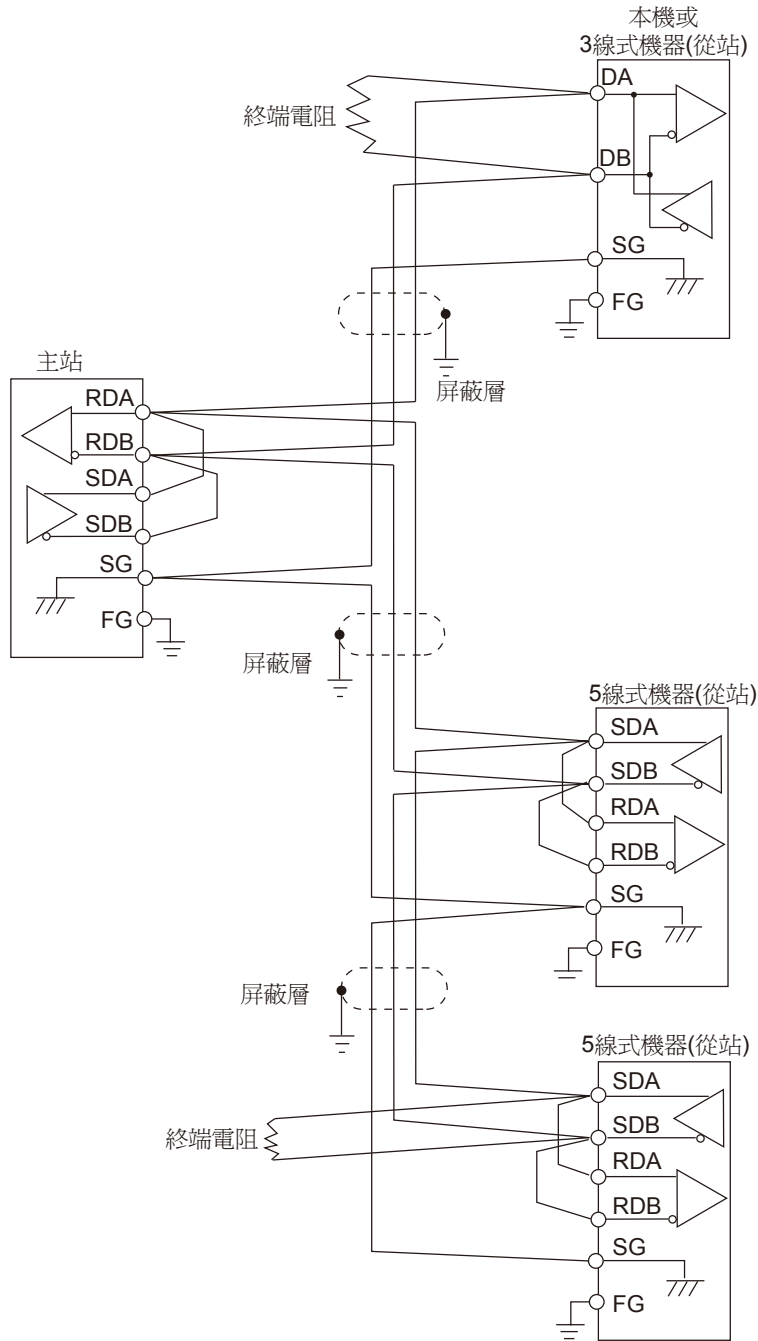
! 使用上的注意事項

- 通訊線路的兩端請安裝 $150\Omega \pm 5\%$ $1/2W$ 以上的終端電阻。但同一線路上有禁止安裝終端電阻的機器的場合，請按該機器的要求。
- 請務必連接 SG。如果不連接，通訊會有不穩定的情況。
- 通訊線請採用雙絞線電纜。

📖 參考

- 有關 RS-485 通訊的連接，請參閱
 ➡ 計裝網絡模組 NX 使用說明書「網絡設計篇」CP-SP-1313C 第3章 串行通訊構成。

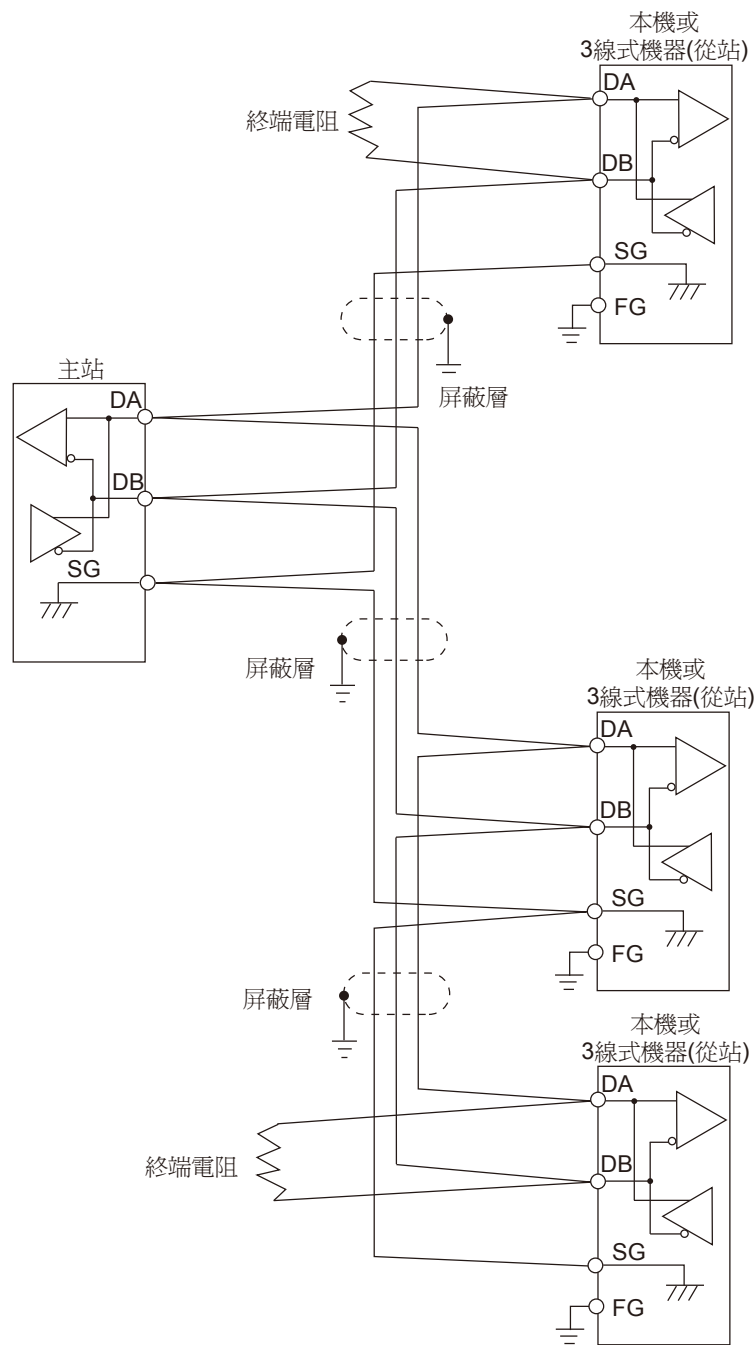
● 5線式機器混合存在的場合



❗ 使用上的注意事項

- 對不可安裝終端電阻的機器(本公司SDC15/25/26/35/36、DMC10等)存在於通訊線路中的場合，請勿在本機的外部及通訊線上安裝終端電阻。
- 本機無FG。

● 3線式的場合



❗ 使用上的注意事項

- 對不可安裝終端電阻的機器(本公司SDC15/25/26/35/36、DMC10等)存在於通訊線路中的場合，請勿在本機的外部及通訊線上安裝終端電阻。
- 本機無FG。

3 - 16 干擾的發生源及降低干擾對策

干擾的發生源一般可考慮以下要素。

1. 繼電器及接點
2. 電磁線圈、電磁閥
3. 電源線(特別是AC90V以上)
4. 電感負載
5. 馬達的整流子
6. 位相角控制SCR
7. 無線通訊設備
8. 電焊機
9. 高壓點火裝置

作為干擾對策，可採取以下的有效辦法。

1. 對啓動迅速的干擾，採用CR濾波器非常有效。
推薦CR濾波器 本公司型號:81446365-001
2. 對高頻干擾，採用壓敏電阻有效。
推薦壓敏電阻 本公司型號: 81446366-001 (100V用)
81446367-001 (200V用)

使用上的注意事項

- 在干擾發生源附近採取干擾對策時有效。
- 壓敏電阻發生故障時會短路，使用時請注意。

3 - 17 輸入輸出間隔離

實線圍住的部分與其它部分相互隔離。

電源(含側面連接器)*1	
邏輯回路 編程器插口 RS-485通訊、側面連接器乙態通訊*1 顯示部(LED、開關等) 電流互感器輸入(ch1~4)	晶體管輸出(ch1~4)*2 類比電流輸出(ch1~4) 類比電壓輸出(ch1~4) 數位輸出(ch1~4) 數位輸入(ch1~4)
PV輸入(ch1)	
PV輸入(ch2)	
PV輸入(ch3)、MFB(ch1)	
PV輸入(ch4)、MFB(ch2)	
側面連接器環形通訊*1	

*1 電源、側面連接器環形通訊、RS-485通訊、側面連接器乙態通訊等在保持隔離關係的狀態下與側面連接器相連接。

*2 也包含位置比例控制用。

• 輸出類型S、G

電源(含側面連接器)*1	
邏輯回路 編程器插口 RS-485通訊、側面連接器乙態通訊*1 顯示部(LED、開關等) 電流互感器輸入(ch1~4)	數位輸出(ch1~4) 數位輸入(ch1~4)
PV輸入(ch1)	類比電流/電壓輸出(ch1)
PV輸入(ch2)	
PV輸入(ch3)、MFB(ch1)	類比電流/電壓輸出(ch2)
PV輸入(ch4)、MFB(ch2)	
側面連接器環形通訊*1	

*1 電源、側面連接器環形通訊、RS-485通訊、側面連接器乙態通訊等在保持隔離關係的狀態下與側面連接器相連接。

第 4 章 控制上必須使用的功能的設定

4 - 1 回路構成的設定

回路構成時選擇與PID演算直接相關的基本構成。
選擇有無以下功能及功能的數量。

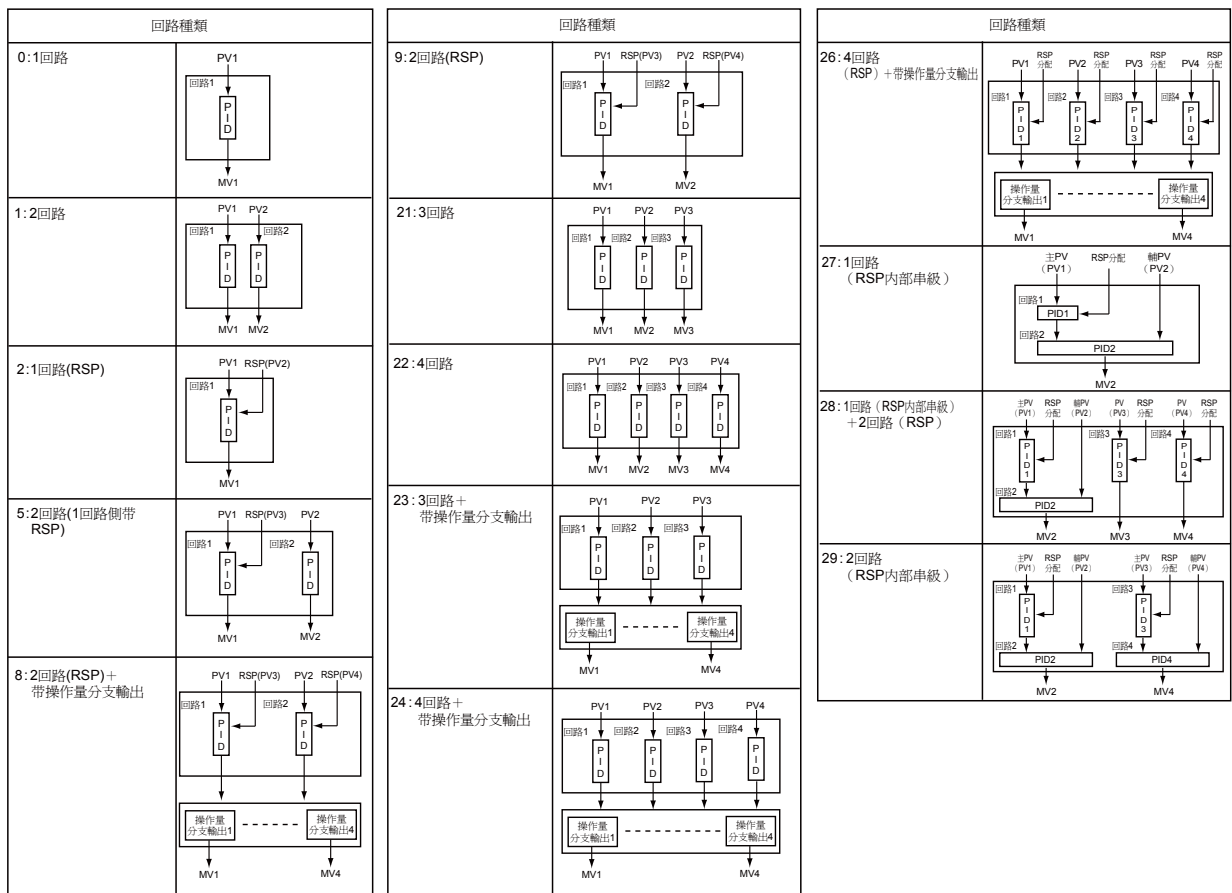
- PID演算的回路數
- 有無RSP
- 有無操作量分支輸出

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	初始值	顯示級別
基本	設定	回路種類	參考下表	22 : 4 回路(NX-D15/25) 1 : 2 回路(NX-D35)	標準 多功能

❗ 使用上的注意事項


- 未使用的PV輸入(下表未表示的PV)可被監視(基本)/PV(輸入通道)、標準數值/PV使用。
- 未使用的PID的操作量(MV)固定為0.0%。回路固有的功能如RUN/READY、AUTO/MANUAL、AT等將不動作。



各個回路種類可能的功能的最大數 (ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後) (— 是不可使用)

回路種類	回路數	RSP	加熱冷卻控制	位置比例	串級控制	操作量分支輸出	對應型號			
1	2	1	2	2						
2	1		1							
5	2	2	2	—						
8			2	2				4	NX-D15/25	
9								2	NX-D35	
21	3	—	3	—					4	D15/25
22	4		4							
23	3		3							
24	4		4							
26			4							
27	1	1	1	2	1	—	D25/35			
28	3	4	3	—	1		D25			
29	2	2	2		2					

※ 位置比例輸出功能只在 NX-D35 的輸出類型為 M (晶體管輸出位置比例控制型) 或者可選項為 4 (數位輸出 帶 4ch) 時可以使用。

※ 利用位置比例輸出功能時，還必須進行「回路種類」以外的設定。
詳見  4-8 設定位置比例輸出 (4-19 頁)。

※ 串級控制只在 NX-D25/35 時可以使用。

各個回路種類可能的功能的最大數 (ROM 版本 2.02 [1_0_2] 之前) (— 是不可使用)

回路種類	回路數	RSP	加熱冷卻控制	位置比例	串級控制	操作量分支輸出	對應型號			
0	1	—	1	—	—	—	D15/25			
1	2	—	2							
2	1	1	1							
5	2	2	2							
8									4	
9									—	
21	3	—								4
22	4									
23	3									
24	4									

4 - 2 設定輸入種類(PV 輸入)

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	PV 輸入	範圍種類	參照下表	簡單 標準 多功能
		小數點位置	熱電偶：0 ~ 分辨率顯示的小數點位 熱電阻：0 ~ 分辨率顯示的小數點位 線性輸入：0 ~ 4	簡單 標準 多功能
		回路種類	0: 攝氏(°C) 1: 華氏(°F) 2: 開氏(K)	簡單 標準 多功能

■ 輸入種類

● 熱電偶

範圍種類	傳感器類型	範圍	分辨率	小數點以下最大位數
1	K	- 200 ~ + 1200°C	1°C	0
2	K	0 ~ 1200°C	1°C	0
3	K	0.0 ~ 800.0°C	0.1°C	1
4	K	0.0 ~ 600.0°C	0.1°C	1
5	K	0.0 ~ 400.0°C	0.1°C	1
6	K	- 200.0 ~ + 400.0°C	0.1°C	1
7	K	- 200.0 ~ + 200.0°C	0.1°C	1
8	J	0 ~ 1200°C	1°C	0
9	J	0.0 ~ 800.0°C	0.1°C	1
10	J	0.0 ~ 600.0°C	0.1°C	1
11	J	- 200.0 ~ + 400.0°C	0.1°C	1
12	E	0.0 ~ 800.0°C	0.1°C	1
13	E	0.0 ~ 600.0°C	0.1°C	1
14	T	- 200.0 ~ + 400.0°C	0.1°C	1
15	R	0 ~ 1600°C	1°C	0
16	S	0 ~ 1600°C	1°C	0
17	B	0 ~ 1800°C	1°C	0
18	N	0 ~ 1300°C	1°C	0
19	PL II	0 ~ 1300°C	1°C	0
20	WRe5-26	0 ~ 1400°C	1°C	0
21	WRe5-26	0 ~ 2300°C	1°C	0
22	Ni-Ni · Mo	0 ~ 1300°C	1°C	0
23	PR40-20	0 ~ 1900°C	1°C	0
24	DIN U	- 200.0 ~ + 400.0°C	0.1°C	1
25	DIN L	- 100.0 ~ + 800.0°C	0.1°C	0
26	金鐵鎳鉻	0.1 ~ + 360.1K	0.1K	0

• B 型熱電偶的顯示值下限為 20°C。

● 熱電阻

範圍種類	傳感器類型	範圍	分辨率	小數點以下最大位數
41	Pt100	- 200.0 ~ + 500.0°C	0.1°C	1
42	JPt100	- 200.0 ~ + 500.0°C	0.1°C	1
43	Pt100	- 200.0 ~ + 850.0°C	0.1°C	1
44	JPt100	- 200.0 ~ + 640.0°C	0.1°C	1
45	Pt100	- 100.0 ~ + 300.0°C	0.1°C	1
46	JPt100	- 100.0 ~ + 300.0°C	0.1°C	1
47	Pt100	- 100.0 ~ + 200.0°C	0.1°C	1
48	JPt100	- 100.0 ~ + 200.0°C	0.1°C	1
49	Pt100	- 50.0 ~ + 100.0°C	0.1°C	1
50	JPt100	- 50.0 ~ + 100.0°C	0.1°C	1
51	Pt100	- 20.00 ~ + 60.00°C	0.01°C	2
52	JPt100	- 20.00 ~ + 60.00°C	0.01°C	2

● 線性輸入

範圍種類	傳感器類型	範圍	小數點以下最大位數
81	直流電壓	0 ~ 10mV	4
82		- 10 ~ + 10mV	4
83		0 ~ 100mV	4
84		0 ~ 1V	4
85		- 1 ~ + 1V	4
86		1 ~ 5V	4
87		0 ~ 5V	4
88		0 ~ 10V	4
89		2 ~ 10V	4
90	直流電流	0 ~ 20mA	4
91		4 ~ 20mA	4

● MFB 計數值

範圍種類	傳感器類型	範圍	小數點以下最大位數
75	MFB	100Ω ~ 1000Ω	0
76	MFB	1000Ω ~ 5000Ω	0

■ 有效範圍種類

型號	範圍種類	AI1	AI2	AI3	AI4
NX-D15 NX-D25	1 ~ 26(熱電偶)	○	○	○	○
	41 ~ 52(熱電阻)	○	○	○	○
	81 ~ 91(線性輸入)	○	○	○	○
	75 ~ 76(MFB計數值)	x	x	x	x
NX-D35 位置比例控制類型	1 ~ 26(熱電偶)	○	○	x	x
	41 ~ 52(熱電阻)	○	○	x	x
	81 ~ 91(線性輸入)	○	○	○	○
	75 ~ 76(MFB計數值)	x	x	○	○
NX-D35 位置比例以外的 類型	1 ~ 26 熱電偶	○	○	x	x
	41 ~ 52 熱電阻	○	○	x	x
	84 ~ 91 線性輸入	○	○	○	○
	75 ~ 76 MFB計數值	x	x	x	x

設定了x項の場合，AI輸入的值總為0.0。


■ 設定方法

設定輸入種類時，請根據需要按以下順序進行設定。

- ① 範圍種類
- ② 溫度單位(攝氏/華氏/開氏)
- ③ 小數點位置
- ④ 警報發生點
- ⑤ 進行PV分配、RSP分配、AI分配の場合，請根據需要確認並設定比例帶用控制定標下限/上限、SP限幅下限/上限。
有關比例帶用控制定標下限/上限，請參閱
➡ 4-3 範圍相關的設定 (4-5頁)。
有關SP限幅下限/上限，請參閱
➡ 4-4 LSP的功能 (4-11頁)。

 參考

- 輸入顯示精度因傳感器類型而異。詳見
➡ 第16章 規格 ■ PV輸入 (16-1頁)。

 使用上的注意事項

- 請設定與所使用的傳感器種類相符。錯誤設定時由於不能檢測到正確的PV值，可能會出現控制輸出一直為100%等危險狀態的情況。

4 - 3 範圍相關的設定

根據 4-2 設定輸入種類(PV 輸入) (4-3 頁) 所設定的輸入種類，進行範圍相關的設定。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	比例帶用範圍幅下限	PID 演算使用的範圍的下限	標準 多功能
		比例帶用範圍幅上限	PID 演算使用的範圍的上限	
輸入輸出	PV 輸入	警報發生點下限	當 PV 小於等於該值時，檢測為下限異常 - 19999 ~ + 32000U(根據 PV 輸入庫「小數點位置」)	標準 多功能
		警報發生點上限	當 PV 大於等於該值時，檢測為上限異常 - 19999 ~ + 32000U(根據 PV 輸入庫「小數點位置」)	
		線性・定標下限	線性信號下限輸入時的值 (只在線性輸入選擇時必須設定) - 19999 ~ + 32000U(根據 PV 輸入庫「小數點位置」)	簡單 標準 多功能
		線性・定標上限	線性信號上限輸入時的值 (只在線性輸入選擇時必須設定) - 19999 ~ + 32000U(根據 PV 輸入庫「小數點位置」)	
		濾波	0.00 ~ 120.00s	簡單 標準 多功能
		偏置	- 19999 ~ + 32000U (PV 輸入庫「小數點位置」)	
		比率	0.001 ~ 32.000	

■ 設定比例帶用範圍幅

比例帶用範圍幅下限/上限是用於 PID 演算的設定。

根據運轉所使用的 PV 輸入的範圍，必要時請設定比例帶用範圍幅下限/上限。請設定了比例帶用範圍幅後再進行 PID 調整。另外，變更比例帶用範圍幅後請進行 PID 的再調整。

● 設定方法

例) 回路 1 的 PV 為 K 型熱電偶、0.0 ~ 800.0°C 範圍的場合
回路控制(基本設定)庫的設定按下表進行。

項目名	設定值
(回路 1) 比例帶用範圍幅下限	0.0
(回路 1) 比例帶用範圍幅上限	800.0

📖 參考

- 除 4-2 設定輸入種類(PV 輸入) (4-3 頁) 所設定的輸入種類外，請根據需要進行範圍相關的設定。
按如下方式自動進行初始化，通常不需變更值。
另外，只有當範圍種類、溫度單位、小數點位置中的一個設定了與之前不同值的場合，下述的初始化才執行。設定相同值的場合將不執行初始化。
- 範圍種類的設定變更為熱電偶/熱電阻的場合
通常不需要變更範圍種類以外的設定。但小數點位置、溫度單位、警報發生點上限/下限、比例帶用範圍幅上限/下限請根據需要進行設定。

- 範圍種類變更為線性範圍の場合
除線性定標上限/下限以外，通常不需要進行設定的變更。
按警報發生點下限 = -19999U、警報發生點上限 = 32000U 進行初始化，根據設定的範圍，當輸入了小於等於最小輸入的值或大於等於最大輸入值時，將產生警報。
- 在進行 PV 分配、RSP 分配、AI 分配的設定狀態下變更範圍種類的場合，請對小數點位置、警報發生點上限/下限、比例帶用控制定標上限/下限、SP 限幅上限/下限進行確認、根據需要進行設定。

• 設定範圍種類時的參數初始化

設定內容 \ 初始化對象	警報發生點 上限/下限	PV 輸入庫 「小數点位置」	SP 上限/下限 *6	比例帶用範圍幅 下限/上限 *6
熱電偶、熱電阻	執行 *1	執行 *2	執行 *1	執行 *1
線性 *7	執行 *3	1 位	不執行	執行 *4
初始化的條件	*5	*5	*6	*6

*1 根據各設定的溫度單位，設定的範圍種類的初始設定的值不同。

*2 按設定範圍種類及設定溫度單位，最大小數點位置被設定。

*3 按下限 = -19999U、上限 = 32000U 設定。

*4 與現在設定的線性・定標下限/上限相同的值被設定。

*5 僅當設定的參數與前次的值不同時才執行初始化。

*6 在設定的參數中寫入值時，總執行初始化。

*7 線性範圍與溫度單位無關，執行初始化。

- 設定線性定標時的參數初始化

輸入種類	比例帶用範圍幅上限/下限
線性	執行 *1

*1 與線性・定標上限/下限相同的值被設定。

■ 設定線性定標

當輸入種類為直流電壓、直流電流時，設定線性定標下限/上限。請按照所連接的機器的輸出範圍(工業範圍)，設定線性定標下限/上限。

● 設定方法

例) PV1與壓力變送器連接使用的場合

變送器的規格		本機の設定			
輸出信號	輸出範圍	目錄名	庫名	項目名	設定值
DC4mA	0.0kPa	輸入輸出	PV輸入	(PV1)線性・定標下限	0.0
DC20mA	10.0kPa		PV輸入	(PV1)線性・定標上限	10.0

■ 設定開方演算

輸入種類是線性輸入時，可進行開方演算。

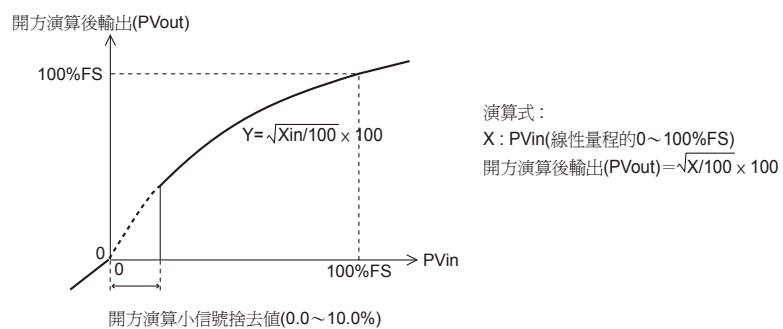
對輸入的正規化值(0.0 ~ 110.0%)進行開方演算，把其結果作為線性範圍的下限、上限使用。

使用開方演算使用時，把「開方演算小信號舍去」設定為0.0以外的值。

不使用開方演算時，請設定為0.0。

開方演算小信號舍去是指當輸入比設定的值小時，把演算置為0.0%的功能。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	PV輸入	開方演算小信號舍去	0.0 ~ 10.0(%) 0.0時無開方演算	標準 多功能



📖 參考

- 輸入值小於0.0的場合，輸入值直接輸出。
ROM版本2.01 [1_0_1] 之前，按正規化輸入的0.0 ~ 100.0%範圍內進行開方演算。對100.0 ~ 110.0%的輸入值將直接輸出。
ROM版本2.02 [1_0_2] 之後，在正規化輸入0.0 ~ 110.0%的範圍內進行開方演算。

■ 設定 PV 濾波

是當 PV 反復急劇變化造成不能控制的場合或由於受干擾的影響使 PV 產生小的振蕩的場合使用的一階滯後濾波。設定值越大，本機控制使用的 PV 變化越小。通常情況請使用初始值 0.0。

● PV 濾波的計算式

$$OUT = OUT_1 + (IN - OUT_1) / (T / Ts + 1)$$

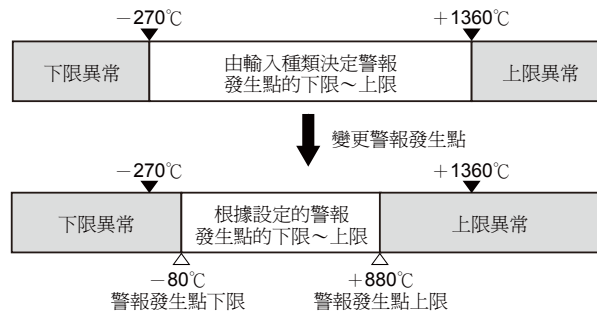
IN : 濾波輸入
 OUT : 本次濾波演算輸出
 OUT_1 : 前次濾波演算輸出
 T : 濾波設定值(s)
 Ts : 掃描周期(由調節器設定)

■ 變更警報的發生點

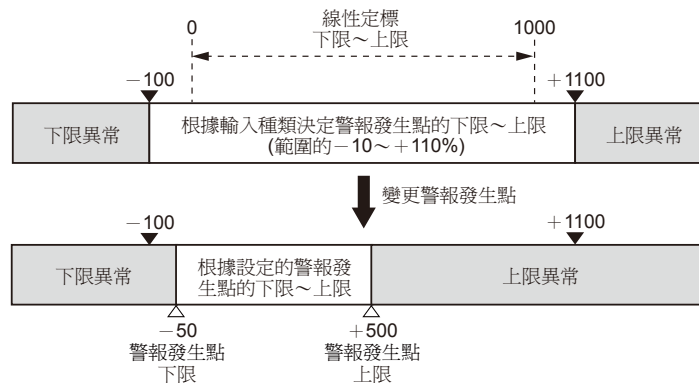
根據各輸入種類，決定由警報的發生點的初始值。通過把本機的警報發生點設定成比 PV 輸入的範圍小，則可變更警報的發生點。由警報發生點下限/上限發生的警報有，作為 PV 上限異常被反映的有 AL01、AL03、AL05、AL07，作為 PV 下限異常反映的有 AL02、AL04、AL06、AL08。

請參閱各警報發生點的初始值。

● 例 變更範圍種類=1 (K - 200 ~ + 1200°C) 的警報發生點

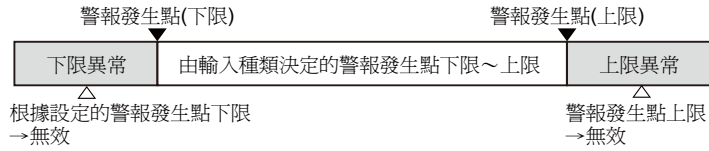


● 例 變更範圍種類=88 (直流電壓 0 ~ 10V) 的線性定標 0 ~ 1000 的警報發生點



! 使用上的注意事項

- 警報發生點下限/上限設定了超過輸入種類決定的警報發生點範圍外的場合，警報發生點將不會變化。



- 由範圍種類決定的警報發生點下限/上限將固定為參考的警報發生點的初始值。

📖 參考

- 警報發生點的初始值
 - 熱電偶

範圍種類	傳感器類型	攝氏 警報發生點的初始值	
		下限	上限
1	K	- 270°C	1360°C
2	K	- 120°C	1320°C
3	K	- 80°C	880°C
4	K	- 60.0°C	660.0°C
5	K	- 40.0°C	440.0°C
6	K	- 260.0°C	460.0°C
7	K	- 240.0°C	240.0°C
8	J	- 120°C	1320°C
9	J	- 80.0°C	880.0°C
10	J	- 60.0°C	660.0°C
11	J	- 260.0°C	460.0°C
12	E	- 80.0°C	880.0°C
13	E	- 60.0°C	660.0°C
14	T	- 260.0°C	460.0°C
15	R	- 160°C	1760°C
16	S	- 160°C	1760°C
17	B	- 180°C *1	1820°C
18	N	- 130°C	1430°C
19	PL II	- 130°C	1430°C
20	WRe5-26	- 140°C	1540°C
21	WRe5-26	- 230°C	2530°C
22	Ni-Ni·Mo	- 130°C	1430°C
23	PR40-20	- 190°C	2090°C
24	DIN U	- 260.0°C	460.0°C
25	DIN L	- 190.0°C	890.0°C
26	金鐵鎳鉻	- 273.0°C	87.0°C

* 1 ROM 版本 2.02[1_0_2] 前為 0.0°C

• 熱電阻

範圍種類	傳感器類型	攝氏 警報發生點的初始值	
		下限	上限
41	Pt100	- 200.0°C	570.0°C
42	JPt100	- 200.0°C	570.0°C
43	Pt100	- 200.0°C	955.0°C
44	JPt100	- 200.0°C	640.0°C
45	Pt100	- 140.0°C	340.0°C
46	JPt100	- 140.0°C	340.0°C
47	Pt100	- 130.0°C	230.0°C
48	JPt100	- 130.0°C	230.0°C
49	Pt100	- 65.00°C	115.0°C
50	JPt100	- 65.00°C	115.0°C
51	Pt100	- 28.00°C	68.00°C
52	JPt100	- 28.00°C	68.00°C

• 線性輸入

範圍種類	傳感器類型	警報發生點的初始值
81	直流電壓	- 1999.9 ~ + 3200.0 (小數點位置 = 1)
82		
83		
84		
85		
86		
87		
88		
89		
90	直流電流	
91		

• MFB 計數值

範圍種類	傳感器類型	警報發生點的初始值
75	MFB	- 19999 ~ + 32000
76		

※ 傳感器類型是 MFB の場合，通常請勿變更警報發生點。

4 - 4 LSP 的功能


1 個回路最多可選擇 4 個 SP 組。

同時，由設定庫的「SP 使用組數」項目可限制 SP 組的使用數量。

■ SP 使用組數

選擇 1 個回路的 LSP 的組數。

有關多路 SP 的使用方法，請參閱

 6-4 使用多路 SP (6-14 頁)。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	設定	SP 使用組數	1 ~ 4	簡單 標準 多功能

■ LSP

1 個回路可設定最多 4 組的 LSP 值。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
SP	LSP	LSP1	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限	簡單 標準 多功能
		LSP2		
		LSP3		
		LSP4		

■ PID 組指定

可由 LSP/RSP 設定所使用的 PID 組編號。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
SP	LSP	PID 組指定 1 (LSP 用)	1 ~ 4	簡單 標準 多功能
		PID 組指定 2 (LSP 用)		
		PID 組指定 3 (LSP 用)		
		PID 組指定 4 (LSP 用)		
	RSP	PID 組指定 (RSP 用)	1 ~ 4	標準 多功能

■ SP 組編號

可設定各回路的 LSP 的組編號。

對 SP 使用組數大於等於 2 組的回路，可變更 SP 組選擇。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
SP	SP 組選擇	SP 組選擇	1 ~ 4	簡單 標準 多功能

■ SP 限幅上下限


為了限制 SP 的範圍，各回路可設定 SP 限幅下限/上限。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
SP	SP 組態	SP 限幅下限	- 19999 ~ + 32000U (根據回路 PV/SP 小數點位置)	簡單 標準 多功能
		SP 限幅上限		

■ LSP 斜坡

SP 可按一定的斜率變化。


詳見

 6-5 LSP 按一定的斜率變更 (6-16 頁)。

■ RSP 斜坡

當 RSP 有變化時，SP 可按一定的斜率變化。

詳見

 6-6 RSP 按一定的斜率變更 (6-17 頁)。

參考

- LSP 是指本地 SP，表示資料存儲在本機內部。
與此對應，來自外部的類比輸入作為 SP 則稱為 RSP 或遠端 SP。

4 - 5 設定小數點位置

可設定回路PV/SP相關的項目的小數點位置。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	回路PV/SP小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	標準 多功能

反映本設定的小數點位置的顯示、設定項目如下。

目錄名	庫名	項目名	備 注
基本	回路控制(基本設定)	比例帶用範圍幅下限/上限	即使變更了小數點位置，設定值也不變化。 (在可設定的範圍內) 例) 從無小數點變更為小數點以下1位 100→100.0
基本	回路控制(擴展設定)	區域1～3	
基本	回路控制(擴展設定)	區域用回差	
基本	回路輸出(串級)	SP定標下限/上限	
SP	SP組態	SP限幅下限/上限	
PID	PID	差動1～4	
SP	LSP	LSP1～LSP4	
SP	RSP	RSP	
—	通訊配置(儀表狀態) 監視(基本)	PV(回路)、SP	
—	通訊配置(運轉操作)	LSP	

❗ 使用上的注意事項

- 熱電偶、熱電阻根據各範圍種類、規定了可設定的小數點位置的位數。
請參閱

👉 4-2 設定輸入種類(PV輸入) ■ 輸入種類 (4-3頁) 中記載的表的範圍欄。

請在範圍種類決定的小數點位置的範圍內使用。

4 - 6 設定回路的控制動作

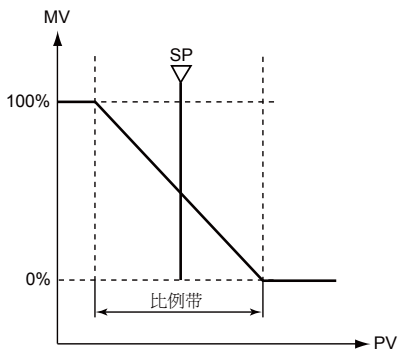
■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	控制動作	0:逆動作(加熱) 1:正動作(冷卻) 2:加熱冷卻 4:逆動作(ON/OFF) 5:正動作(ON/OFF)	簡單 標準 多功能

設定PID控制的基本動作。

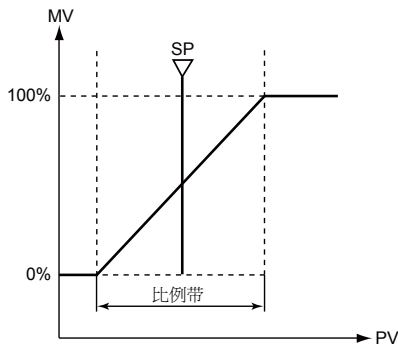
- 逆動作(加熱)

(一般在加熱控制時使用PV增大時MV減小的動作)

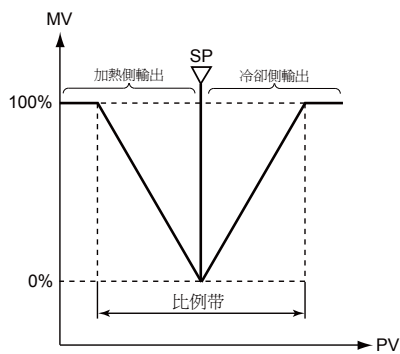


- 正動作(冷卻)

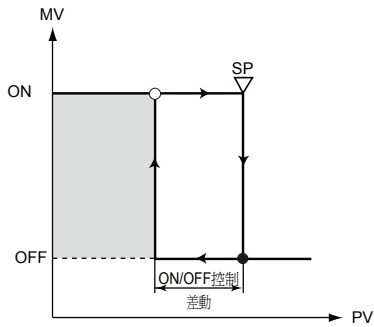
(一般在冷卻控制使用PV增大時MV增加的動作)



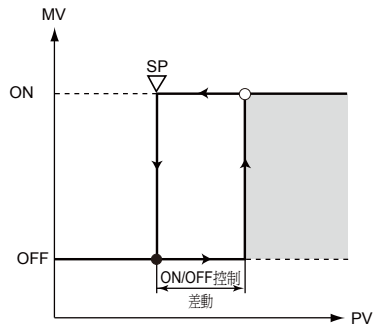
- 加熱冷卻動作



• 逆動作(ON/OFF)



• 正動作(ON/OFF)



● 例 加熱冷卻MV分配到輸出中

對類比電流輸出型的 1 個回路，以下是把類比電流輸出 1 分配為加熱 MV、類比電流輸出 2 分配為冷卻 MV 的例。

① 回路控制(基本設定)庫的設定按如下進行。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	(回路 1) 控制動作	2：加熱冷卻	簡單 標準 多功能
		(回路 1) 加熱冷卻控制不感帶	0.0	標準 多功能

② 連續輸出庫的設定按如下進行。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	連續輸出	(連續輸出 1) 輸出範圍	0：4 ~ 20mA	簡單 標準 多功能
		(連續輸出 1) 輸出種類	2：加熱 MV	
		(連續輸出 1) 回路/通道指定	1：回路 1	
		(連續輸出 1) 輸出小數點位置	1：小數點以下 1 位	
		(連續輸出 1) 輸出定標下限	0.0	
		(連續輸出 1) 輸出定標上限	100.0	
		(連續輸出 2) 輸出範圍	0：4 ~ 20mA	
		(連續輸出 2) 輸出種類	3：冷卻 MV	
		(連續輸出 2) 回路/通道指定	1：回路 1	
		(連續輸出 2) 輸出小數點位置	1：小數點以下 1 位	
		(連續輸出 2) 輸出定標下限	0.0	
		(連續輸出 2) 輸出定標上限	100.0	

設定項目因輸出的種類、使用方法而異

4 - 7 設定輸出(連續輸出・時間比例輸出)

使用方法的不同，輸出的種類的設定項目也不同。

■ 輸出種類及用途

輸出的種類	用途
晶體管	時間比例輸出(MV) 數位輸出(DO)
類比電流 類比電壓	連續輸出(MV) 傳送輸出(PV、SP等)

■ 連續輸出的設定

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	連續輸出	輸出範圍	類比電流輸出的場合 0:4 ~ 20mA 1:0 ~ 20mA 類比電壓輸出的場合 0:1 ~ 5V 1:0 ~ 5V 2:0 ~ 10V 3:2 ~ 10V	簡單 標準 多功能
		輸出種類 *1	0:0% 固定 1: MV 2: 加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: PV(回路) 5: SP 6: 偏差(PV-SP) 7: PV(輸入通道) 其它請參閱 標準數值編號一覽(附-13頁)	
		回路/通道指定 *1	0:無效 1~4:回路/通道1~4	
		輸出小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	
		輸出定標下限	輸出下限中分配的值 - 19999 ~ + 32000U (根據輸出小數點位置)	
		輸出定標上限	輸出上限中分配的值 - 19999 ~ + 32000U (根據輸出小數點位置)	
		折線表組指定	0:未使用 1:1組 2:2組 3:3組 4:4組 5:5組 6:6組 7:7組 8:8組	標準 多功能

*1 NX-D35中「輸出種類」設定為1~6的場合，則不能在「回路/通道指定」中設定3~4。

對各連續輸出通道進行設定。

輸出範圍選擇類比電流或類比電壓的範圍。

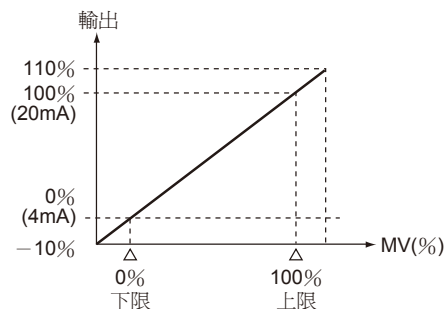
通過指定輸出種類及回路/通道，分配輸出的資料。

通過指定輸出小數點位置，設定輸出定標下限及輸出定標上限的小數點位置。

根據輸出定標下限/上限，輸出種類所分配的資料可對輸出的範圍進行轉換。

通過把上限設定小於等於下限，可實現逆定標。

下圖是把類比電流輸出(4 ~ 20mA)中指定MV定標的例。



但當輸出範圍為0 ~ 20mA、0 ~ 1V、0 ~ 5V、0 ~ 10V的場合，輸出為0 ~ 110%。

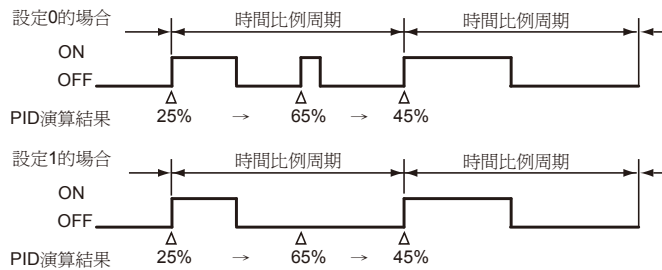
■ 時間比例輸出的設定

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	OUT/DO 輸出	輸出種類 *1	1:回路 1 的 MV 2:回路 1 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 3:回路 1 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 4:回路 2 的 MV 5:回路 2 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 6:回路 2 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 7:回路 3 的 MV 8:回路 3 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 9:回路 3 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 10:回路 4 的 MV 11:回路 4 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 12:回路 4 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 其它參考 標準數值編號一覽(附-13頁)	簡單 標準 多功能
		鎖定	(無效設定)	標準 多功能
		時間比例動作種類	0:控制性重視型 1:操作端壽命重視型	簡單 標準 多功能
		最小 ON/OFF 時間	0 ~ 300ms	
		時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	標準 多功能
		折線表組指定	0:未使用 1:1 組 2:2 組 3:3 組 4:4 組 5:5 組 6:6 組 7:7 組 8:8 組	
位相偏移	0 ~ 32000ms 參考 7-6 位相偏移(7-10 頁)	多功能		

*1 NX-D35 中「輸出種類」不能設定為 8 ~ 12。

輸出種類設定為 1 ~ 12 和標準數值編號時，按時間比例周期設定的時間比例輸出。根據時間比例動作種類，時間比例輸出如下。

- 「0:控制性重視型」時，在時間比例周期內將 2 次以上變為 ON。
- 「1:操作端壽命重視型」時，在時間比例周期內僅 0 ~ 1 次為 ON。



比最小 ON/OFF 時間的設定值短的 ON 動作或 OFF 動作將被忽略。但即使設定為 0，也按 1ms 處理。
鎖定無效。


■ ON/OFF 控制的設定

輸出 ON/OFF 控制的 MV 的場合，按下表設定。
詳見 5-13 ON/OFF 控制 (5-20 頁)。


目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	OUT/DO 輸出	輸出種類 *1	1:回路 1 的 MV 4:回路 2 的 MV 7:回路 3 的 MV 10:回路 4 的 MV	簡單 標準 多功能
		鎖定	(無效設定)	標準 多功能
		時間比例動作種類	0:控制性重視型	簡單 標準 多功能
		最小 ON/OFF 時間	10ms (用戶可設定任意的值)	標準 多功能
		時間比例周期	2.0s	
		位相偏移	0ms	多功能
PID	差動	5.0 (用戶可設定任意的值)	簡單 標準 多功能	

*1 NX-D35 的「輸出種類」中不能設定為 7、10。

■ ON/OFF 輸出的設定

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	OUT/DO 輸出	輸出種類	0 : OFF 13 : 位置比例輸出 1 的閉側的輸出*1 14 : 位置比例輸出 1 的開側的輸出*1 15 : 位置比例輸出 2 的閉側的輸出*1 16 : 位置比例輸出 2 的開側的輸出*1 1024 ~ 2047:標準位元 參考  標準位元編號一覽(附-12頁)	簡單 標準 多功能
		鎖定	0 : 不鎖定 1 : ON 時鎖定 2 : OFF 時鎖定(電源投入時的 OFF 除外)	標準 多功能
		時間比例動作種類	(無效設定)	簡單 標準 多功能
		最小 ON/OFF 時間	0 ~ 300ms	
		時間比例周期	(無效設定)	
		位相偏移	(無效設定)	多功能

*1 關於位置比例輸出，請參閱

 4-8 設置位置比例輸出 (4-19 頁)。

設定輸出種類的標準位元編號的 1024 ~ 2047 時，將輸出其標準位元的 ON/OFF。

 參考

- 標準位元的資料更新在掃描周期內完成。

4 - 8 設定位置比例輸出

❗ 使用上的注意事項

- NX-D15/25 不對應本功能。

型號構成爲以下型號時，可以使用最多 2 組位置比例輸出。

- 型號構成的類型爲 NX-D35 且輸出類型爲 M(晶體管輸出位置比例控制用)時
- 型號構成的類型爲 NX-D35 且可選項爲 4(數位輸出帶 4ch、位置比例控制用)時

請確認型號構成 ➡ 1-2 型號構成 (1-2 頁)。



ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後可以利用本功能。

■ 設定回路(作爲位置比例有效的設定)

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	設置	回路種類	可使用位置比例輸出的設定爲以下其中之一。請勿進行其它設定。 PV3、PV4 使用 MFB 輸入的場合，PV3、PV4 不能用作 RSP。 1：2 回路 8：2 回路(RSP)+帶操作量分支輸出 9：2 回路(RSP)	標準 多功能

■ 設定位置比例

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	位置比例	輸出種類	0：位置比例控制停止 1：回路 1 的 MV 2：回路 1 的加熱 MV 3：回路 1 的冷卻 MV 4：回路 2 的 MV 5：回路 2 的加熱 MV 6：回路 2 的冷卻 MV 2048 ~ 3071：由標準數值編號決定	簡單 標準 多功能
		控制方法選擇	0：MFB 控制+推定位置控制 1：MFB 控制+斷線時閉側動作 2：推定位置控制 3：推定位置控制+與電源投入時位置一致	
		死區	0.5 ~ 25.0%	
		長壽命	0：控制性重視 1：壽命重視	
		自動調整*1	0：停止 1：開始	
		回路指定	1：回路 1 2：回路 2	標準 多功能
		折線表組指定	0：未使用 1：1 組 2：2 組 3：3 組 4：4 組 5：5 組 6：6 組 7：7 組 8：8 組	
		全閉調整值*2	0 ~ 32000	
		全開調整值*2	0 ~ 32000	
		全開時間調整值*2	5.0 ~ 240.0s	

- *1 SLP-NX 的設定畫面上不顯示。調整的開始及停止請參閱  自動調整 (4-25 頁)。
- *2 由於是個體的調整資料，SLP-NX 的設定畫面有以下的限制。
 - 從本体讀出值，但不能從畫面進行設定的變更。
 - 不向本体寫入。
 - 執行設定文件的保存。
 - 關於調整值的設定，請參閱  自動調整 (4-25 頁)。

■ MFB 作為輸入的 PV 通道的設定

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	PV 輸入	範圍種類	75 : MFB 100 ~ 1000Ω 76 : MFB 1000 ~ 5000Ω	簡單 標準 多功能
		小數點位置	0(請勿變更初始值)	
		溫度單位	0 : 攝氏(°C)(請勿變更初始值)	
		警報發生點下限	- 19999 (請勿變更初始值)	標準 多功能
		警報發生點上限	32000(請勿變更初始值)	
		冷端補償	(無效設定)	簡單 標準 多功能
		線性・定標下限	(無效設定)	
		線性・定標上限	(無效設定)	
		開方演算小信號舍去	(無效設定)	標準 多功能
		濾波	0.00	簡單 標準 多功能
		偏置	0.0(通常情況下請使用初始值)	
		比率	1.000(通常情況下請使用初始值)	
		折線表組指定	0 : 未使用	標準 多功能

■ 設定 OUT/DO 輸出

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	OUT/DO 輸出	輸出種類	13 : 位置比例輸出 1 的閉側的輸出 14 : 位置比例輸出 1 的開側的輸出 15 : 位置比例輸出 2 的閉側的輸出 16 : 位置比例輸出 2 的開側的輸出	簡單 標準 多功能
		鎖定	(設定無效)	
		時間比例動作種類	0 : 控制性重視型(請勿變更初始值)	簡單 標準 多功能
		最小 ON/OFF 時間	10ms (請勿變更初始值)	
		時間比例周期	2.0s (請勿變更初始值)	標準 多功能
		折線表組指定	0 : 未使用	
		位相偏移	0ms (請勿變更初始值)	

■ 位置比例輸出型的初始值

● 回路構成的初始值

目錄名	庫名	項目名	初始值
基本	設置	回路種類	1:2回路

● 位置比例（位置比例1、位置比例2）的初始值

目錄名	庫名	項目名	初始值
基本	位置比例	輸出種類	位置比例1 1:回路1的MV 位置比例2 4:回路2的MV
		控制方法選擇	0:MFB 控制+推定位置控制
		死區	10.0%
		長壽命	0:控制性重視型
		回路指定	位置比例1 1:回路1 位置比例2 2:回路2
		折線表組指定	0:未使用

● MFB的輸入範圍設定的初始值（PV3、PV4 其中之一為以下設定）

目錄名	庫名	項目名	初始值
輸入輸出	PV輸入	範圍種類	75:MFB 100 ~ 1000Ω
		小數點位置	0:無小數點
		溫度單位	0:攝氏(°C)
		警報發生點下限	-19999(請勿變更初始值)
		警報發生點上限	32000(請勿變更初始值)
		冷端補償	(無效設定)
		線性・定標下限	(無效設定)
		線性・定標上限	(無效設定)
		開方演算小信號舍去	(無效設定)
		濾波	0.00
		偏置	0.0(請勿變更初始值)
		比率	1.000(請勿變更初始值)
		折線表組指定	0:未使用

● 回路(輸入分配)的初始值(PV3、PV4 其中之一為以下設定)

目錄名	庫名	項目名	初始值
基本	回路 (輸入分配)	AI分配	0:默認值(請勿變更初始值)

位置比例型中PV3、PV4 用作MFB輸入的場合，請把AI分配的ch3、ch4 按照上面進行設定後使用。

● UFLED的初始值

請參閱  7-12 UFLED (7-23頁)。

● 型號構成的類型為 NX-D35 □□□ M □□ (位置比例控制型) 時的初始值

目錄名	庫名	項目名	初始值
輸入輸出	OUT/DO 輸出	OUT1 的輸出種類	14：位置比例輸出 1 的開側的輸出
		OUT2 的輸出種類	13：位置比例輸出 1 的閉側的輸出
		OUT3 的輸出種類	16：位置比例輸出 2 的開側的輸出
		OUT4 的輸出種類	15：位置比例輸出 2 的閉側的輸出
		DO1 的輸出種類	1088：事件 1
		DO2 的輸出種類	1089：事件 2
		DO3 的輸出種類	1090：事件 3
		DO4 的輸出種類	1091：事件 4
	PV 輸入	PV3 的範圍種類	75：MFB 100 ~ 1000 Ω
		PV4 的範圍種類	75：MFB 100 ~ 1000 Ω

● 型號構成的類型為 NX-D35 □□□□ 4 □ (位置比例控制型) 時的初始值

目錄名	庫名	項目名	初始值
輸入輸出	OUT/DO 輸出	OUT1 的輸出種類	1088：事件 1
		OUT2 的輸出種類	1089：事件 2
		OUT3 的輸出種類	1090：事件 3
		OUT4 的輸出種類	1091：事件 4
		DO1 的輸出種類	14：位置比例輸出 1 的開側的輸出
		DO2 的輸出種類	13：位置比例輸出 1 的閉側的輸出
		DO3 的輸出種類	16：位置比例輸出 2 的開側的輸出
		DO4 的輸出種類	15：位置比例輸出 2 的閉側的輸出
	PV 輸入	PV3 的範圍種類	75：MFB 100 ~ 1000 Ω
		PV4 的範圍種類	75：MFB 100 ~ 1000 Ω

● 型號構成的類型為 NX-D35 □□□ C4 □ (位置比例控制型) 時的初始值

目錄名	庫名	項目名	初始值
輸入輸出	連續輸出	OUT1	輸出種類 1：MV 回路/通道指定 1：回路 1/通道 1
		OUT2	輸出種類 1：MV 回路/通道指定 2：回路 2/通道 2
		OUT3	輸出種類 0：0.0% 固定
		OUT4	輸出種類 0：0.0% 固定
	OUT/DO 輸出	DO1 的輸出種類	14：位置比例輸出 1 的開側的輸出
		DO2 的輸出種類	13：位置比例輸出 1 的閉側的輸出
		DO3 的輸出種類	16：位置比例輸出 2 的開側的輸出
		DO4 的輸出種類	15：位置比例輸出 2 的閉側的輸出
	PV 輸入	PV3 的範圍種類	75：MFB 100 Ω ~ 1000 Ω
		PV4 的範圍種類	75：MFB 100 Ω ~ 1000 Ω

■ 設 定

進行以下的設定和調整。

- 使用 MFB 輸入的場合，請按照馬達的電阻值設定 PV 輸入庫的範圍種類。
 - 與外部機器接線後，請使用編程器的綜合監視功能實施自動調整。
- 根據需要進行其它設定。通常不必變更初始值設定。


■ 控制方法選擇

● 設定 0 (MFB 控制 + 推定位置控制) 的場合

MFB 輸入正常時，通過實際測定的 MFB 控制馬達位置。

- MFB 輸入異常時，通過推定的 MFB 值控制馬達位置。這種狀態稱為“推定位置控制狀態”。例如、當馬達轉動到反饋電位計老化的位置時，MFB 輸入急劇變化。這種急劇變化被測定為異常，推定 MFB 正確的位置。或者當發生 MFB 異常 (AL21/AL23)、PV 上限異常 (AL05/AL07)、PV 下限異常 (AL06/AL08) 其中的一種情況時，也通過推定的 MFB 值控制馬達位置。
- 推定位置控制狀態下漸漸地實際的馬達開度和推定 MFB 值之間可能會產生誤差。因此輸出 (MV) $MV \leq 0.0\%$ 時 通常閉側輸出為 ON、 $MV \geq 100.0\%$ 時，通常開側輸出為 ON，將馬達設定為全閉或者全開狀態來補償誤差。但是，在操作量下限/上限、折線功能等、MV 被限制在 0.1 ~ 99.9% 範圍內的場合，或者控制狀態下 MV 不在 0.0% 以下或 100.0% 以上的場合，不能進行補償。
- 容易產生推定位置控制的原因考慮如下。
 - 馬達開度調整不良
 - 反饋電位計老化，分辨率不足
 - MFB 接線不良

參 考

- 通過標準位元 (1792 ~ 1919)/MFB1 推定中或者標準位元 (1792 ~ 1919)/MFB2 推定中，可以確認是否為推定位置控制狀態。
- 推定位置控制狀態出廠設定為 UFLED。
 5-1 運轉顯示 ■ F0 ~ 9 (5-2 頁)。

使用上的注意事項

- 使用此項設定時請進行自動調整。

● 設定 1 (MFB 控制 + 斷線時閉側動作) 的場合

MFB 斷線時馬達向閉側動作，停止控制。

使用上的注意事項

- 使用此項設定時請進行自動調整。

● 設定 2(推定位置控制)の場合

- 馬達控制方法是通常為推定位置控制狀態，與有無 MFB 接線無關，根據推定的 MFB 值，控制馬達位置。
- 使用此項設定時請正確設定「全開時間調整值」。
- 不會發生 MFB 異常 (AL21/AL23)、PV 上限異常 (AL05/AL07)、PV 下限異常 (AL06/AL08)。
- 實際的馬達開度與推定 MFB 值產生的誤差通過在 MV 為 0.0%、100.0% 時、把馬達強制向閉或向開方向連續動作來補償。

● 設定 3(推定位置控制 + 與電源投入時位置一致)の場合

電源投入時，經過「全開時間調整值」中設定的時間，閉側輸出為 ON，使推定 MFB 的 0.0% 和馬達的開度一致。其後的動作與設定 2 (推定位置控制) 的場合相同。使用此項設定時請正確設定「全開時間調整值」。

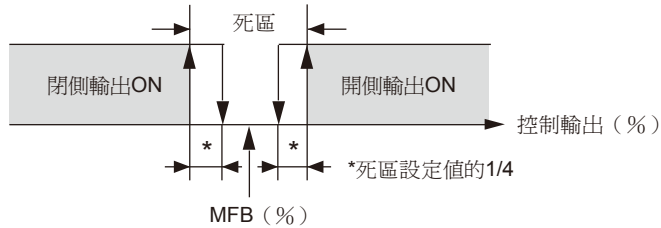
■ 死 區

「長壽命」設定為 1(壽命重視)の場合，不能顯示・設定。

設定位置比例控制的馬達開↔馬達閉間的死區。

作為設定的標準，當手動輸出某個值時，變更該死區，使馬達振蕩停止的值是死區的最小值。當設定為極限值時，馬達會經常處於運轉狀態，極大地縮短馬達的壽命。

出廠時設定為 10.0%。請以此為標準，考慮控制結果及馬達壽命後設定。



■ 長壽命

📖 參考

設定 1(壽命重視)の場合，無視「操作量上升變化限幅」、「操作量下降變化限幅」、及「死區」的設定值，自動計算出重視電位計壽命重視的最佳值。

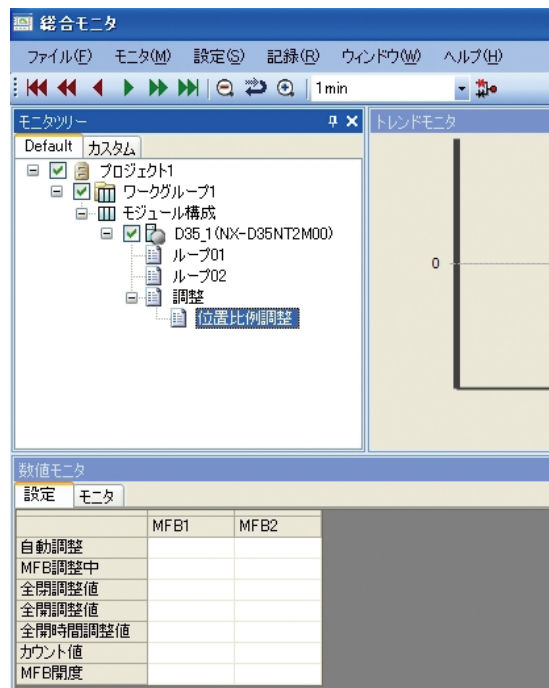
- 設定 1(長壽命)の場合，雖然「操作量上升變化限幅」、「操作量下降變化限幅」、及「死區」的設定值要從 SLP 進行參數寫入操作，但是不反映到動作中。

■ 自動調整

「控制方法選擇」中使用0 (MFB控制+推定位置控制)、或者1 (MFB控制+斷線時閉側動作)の場合、請務必進行該自動調整。自動調整時會自動設定「全閉調整值」、「全開調整值」、「全開時間調整值」。

SLP-NX也可執行調整。在設定画面的菜單的〔顯示〕→〔顯示級別の設定〕上選擇多功能後啓動綜合監視 (綜合監視請在顯示級別變更後再啓動)。

在綜合監視的監視樹画面上選擇位置比例調整画面後，將在数值監視的画面上顯示調整画面。



❗ 使用上の注意事項

- 可執行自動調整的產品為本公司的控制馬達ECM3000系列。使用其它馬達の場合，有可能不能進行自動調整。

● 自動調整の方法

- 設定「控制方法選擇」為0 (MFB控制+推定位置控制)、或者1 (MFB控制+斷線時閉側動作)。
- 使用編程器的綜合監視，把1(開始)寫入「自動調整」中。
- 開始自動調整。
 - 閉側の輸出為ON。
 - 馬達向閉側動作。當計數穩定後，全閉調整結束，把該計數值寫入「全閉調整値」中。
 - 開側の輸出為ON。
 - 馬達向開側動作。當計數穩定後，全開調整結束，把該計數值寫入「全開調整値」中。
 - 另外，把從全閉→全開需要的時間寫入「全開時間調整値」中。但是，該時間大於等於240.0sの場合，設定為240.0s。

📖 參考

- 中止調整の場合，使用編程器的綜合監視，把0(中止)寫入「自動調整」中。

- 以下的場合，作為異常，各調整值返回到自動調整前的設定，發生 AL22 (MFB1 調整異常)、AL24 (MFB2 調整異常)。只有當再次自動調整正常結束或者電源重置時 AL22、AL24 才會消失。
 - 全開計數與全閉計數的差小於 300
 - 從全閉到全開的時間小於 5s
 - 發生 MFB1 異常(AL21)或者 MFB2 異常(AL23)
 - MFB 計數值穩定時間超過 300.0s
 - MFB 或者開閉輸出誤接線 (但是，不是所有誤接線都能檢測到異常)
- 「全閉調整值」、「全開調整值」、「全開時間調整值」的初始值請參閱下表。

項目名	初始值
全閉調整值	14200
全開調整值	17300
全開時間調整值	39.0

! 使用上的注意事項

- 位置比例控制自動調整中切斷本機電源的場合，再次投入電源時不能繼續進行自動調整。
- 位置比例控制自動調整與 AUTO/MANUAL 模式的狀態、RUN/READY 模式的狀態、LSP/RSP 的狀態無關，可執行。

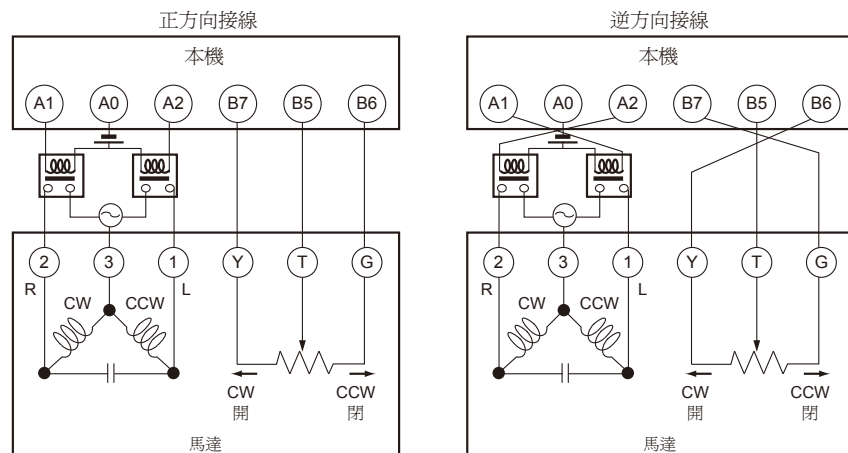
■ 馬達接線和自動調整時的動作

馬達和模組間的接線方法如下所示，有正方向接線和逆方向接線 2 種。正方向接線是指，當調節器的控制輸出增加時，馬達按順時針方向 (CW) 轉動。冷卻控制等根據控制內容使馬達逆轉的場合，有以下 2 種方法。


- 接線保持不變，使用調節器側的控制動作方向切換功能進行切換
- 逆方向接線

本機可以進行控制動作方向 (正/逆) 的切換。馬達按照正方向接線時，無論是哪一種控制，考慮方法更單純，故障時的對應也簡單。因此，建議盡可能採用正方向接線。

ECM3000 和本機的連接例如下所示。



CW : Clock Wise (順時針方向、↻)
 CCW : Counter Clock Wise (逆時針方向、↻)

本機具有馬達的接線錯誤及 MFB 斷線或短路的檢測功能（請參閱  ■ 輸入異常和斷線（4-29 頁）。與正方向接線相同，逆方向接線也屬於正常的接線，不會產生警報。

另外，設定「控制方法選擇」為「0：MFB 控制 + 推定位置控制」的場合，即使 MFB 斷線，動作也會繼續。

下表是 NX-D35 的輸出類型是 M（晶體管輸出、位置比例控制用）的 MFB1 中，馬達設定為自動調整（「自動調整」設定為「1：開始」）時，按照接線產生哪些狀態的總結。


另外，馬達從閉位置（逆時針方向轉動）開始啓動。

OUT/DO 輸出保持初始值，OUT1 在開側，OUT2 在閉側的狀態下使用的例子。表中的第 2 顯示部的數值是例子。警報在馬達全閉或者全開後顯示。

MFB 的狀態可以通過以下狀態確定。

下面以 MFB1 為例。

通過通訊地址和標準位元的狀態可以知道位置比例各種狀態。

請參閱  ■ 運轉中的監視（4-29 頁）。

● 正常正方向接線的場合調整時動作

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的動作	備 注
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態(OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態(CLOSE) =ON	按 4000 → 2000 減小并 穩定	CCW	OUT2 端子為 ON 時， 如果馬達按 CCW 動作， 則馬達的 1、2 端子是正 方向接線
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態(OPEN) =ON OUT2 的端子狀態(CLOSE) =OFF	按 2000 → 4000 增加并 穩定	CW	

● 正常逆方向接線的場合調整時動作

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的動作	備 注
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態(OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態(CLOSE) =ON	按 4000 → 2000 減小并 穩定	CW	OUT2 端子為 ON 時， 如果馬達按 CW 動作， 則馬達的 1、2 端子是逆 方向接線
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態(OPEN) =ON OUT2 的端子狀態(CLOSE) =OFF	按 2000 → 4000 增加并 穩定	CCW	

● 接線錯誤產生的警報顯示及原因

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的 動作	警報顯示	原 因
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =ON	按 2000 → 4000 增加并 穩定	CCW	AL22	G ↔ Y 逆
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =ON OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =OFF	按 4000 → 2000 減小并 穩定	CW		

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的 動作	警報顯示	原 因
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =ON	按 4000 → 2000 減小并 穩定	CCW	無 但是 MFB 值與 馬達開度不一致	T ↔ G 逆
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =ON OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =OFF	按 2000 → 4000 增加并 穩定	CW		

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的 動作	警報顯示	原 因
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =ON	減小或增加不明確 (變成 全閉、全開前馬達動作 發生切換)	CCW	AL22 或無	T ↔ Y 逆
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =ON OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =OFF		CW		

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的 動作	警報顯示	原 因
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =ON	按 2000 → 4000 增加并 穩定	CW	AL22	1 ↔ 2 逆
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =ON OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =OFF	按 4000 → 2000 減小并 穩定	CCW		

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的 動作	警報顯示	原 因
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =ON	按 2000 → 4000 增加并 穩定	CW	AL22	1 ↔ 2 逆 T ↔ G 逆
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =ON OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =OFF	按 4000 → 2000 減小并 穩定	CCW		

調整中的動作	OUT 端子的狀態	PV3 的值 (MFB 的輸入計數值)	馬達的 動作	警報顯示	原 因
CLOSE 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =OFF OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =ON	減小或增加不明確 (變成 全閉、全開前馬達動作 發生切換)	CW	AL22 或無	1 ↔ 2 逆 T ↔ Y 逆
OPEN 動作中	OUT1 的端子狀態 (OPEN) =ON OUT2 的端子狀態 (CLOSE) =OFF		CCW		


■ 輸入異常和斷線

輸入異常或斷線時產生以下警報。

	輸入異常	G線斷線	Y線斷線/T線斷線
MFB1異常	上限異常時：AL21和AL05 下限異常時：AL21和AL06	AL21和AL06	AL21和AL05
MFB2異常	上限異常時：AL23和AL07 下限異常時：AL23和AL08	AL23和AL08	AL23和AL07

■ 運轉中的監視

可以監視下列值和狀態。

請參閱  第12章 通訊資料一覽、附-2 標準位元・標準數值（附-12頁）。

標準數值(目錄名：標準數值、庫名：標準數值(2432 ~ 2559))

- MFB1 開度(包含推定)、MFB2 開度(包含推定)
- MFB1 開度(實測值)、MFB2 開度(實測值)

標準數值(目錄名：標準數值、庫名：標準數值(2688 ~ 2815))

- 位置比例1中使用的MV
- 位置比例2中使用的MV

標準位元(目錄名：標準位元、庫名：標準位元(1792 ~ 1919))


- MFB1 G線斷線、MFB2 G線斷線
- MFB1 Y線斷線、MFB2 Y線斷線
- MFB1 T線/多根線斷線、MFB2 T線/多根線斷線
- MFB1 輸入異常(AL21)、MFB2 輸入異常(AL23)
- MFB1 調整中、MFB2 調整中
- MFB1 推定中、MFB2 推定中
- MFB1 調整異常(AL22)、MFB2 調整異常(AL24)
- MFB1 OPEN、MFB2 OPEN
- MFB1 CLOSE、MFB2 CLOSE

■ 與馬達連接

請按照輸出OPEN命令的端子為ON時開度%變大的方式接線。

(請按照輸出CLOSE命令的端子為ON時開度%變小的方式接線)

詳見各馬達的使用說明書。

接線詳見  第3章 接線。

❗ 使用上的注意事項

- 請勿將馬達驅動繼電器接點側接線與MFB輸入用接線穿過同一接線管。否則，可能因馬達動作時產生的干擾等導致本機誤動作或故障。

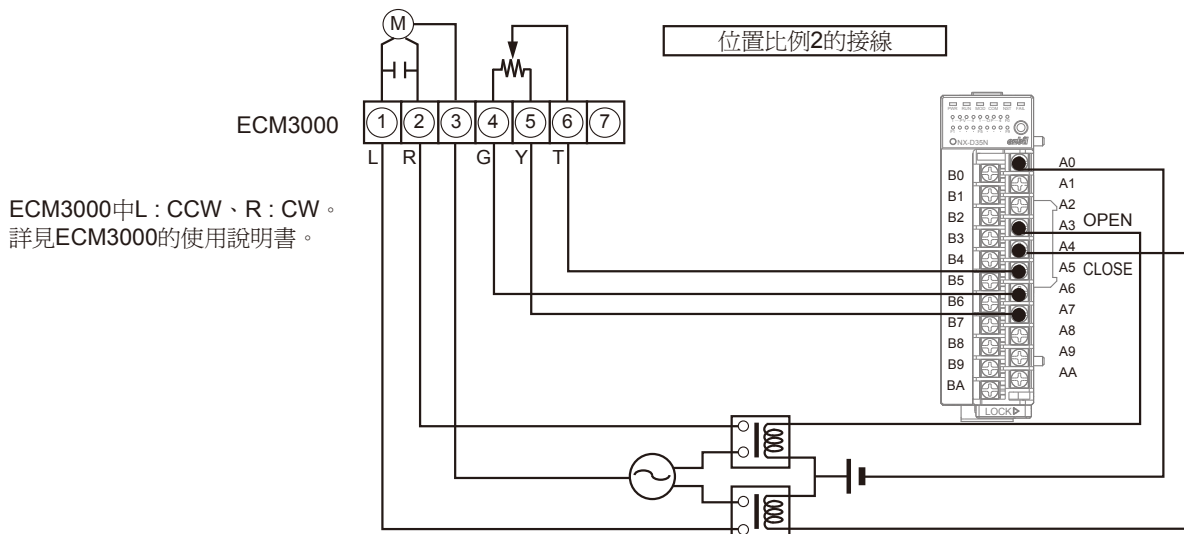
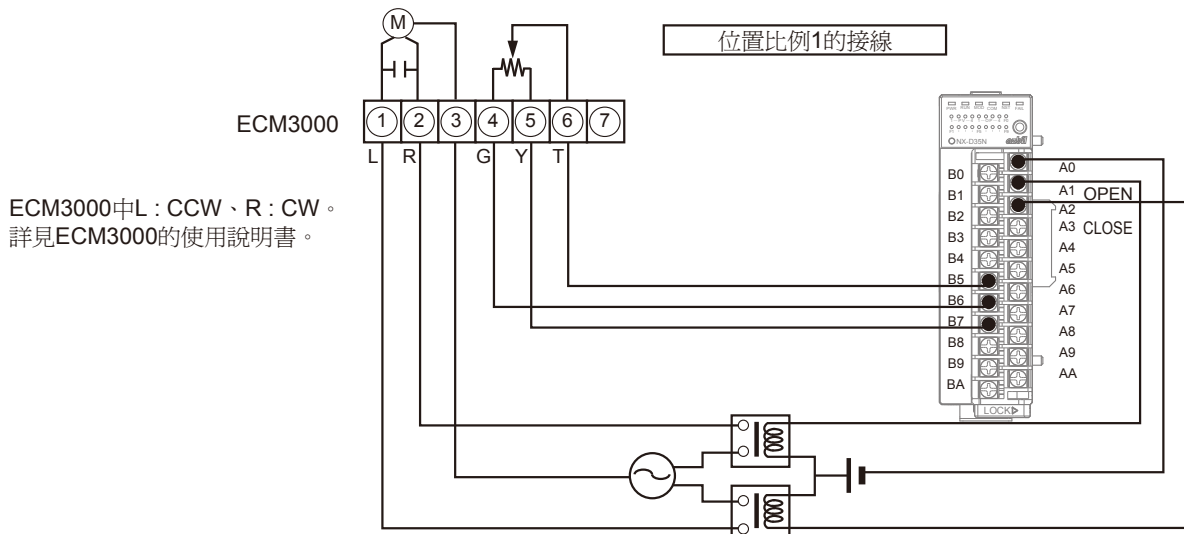
■ 與 ECM3000 的連接例

下面列舉了 ECM3000 的連接例。

NX-D35 為前面所述的出廠設定狀態的場合，按照以下各個型號進行接線。

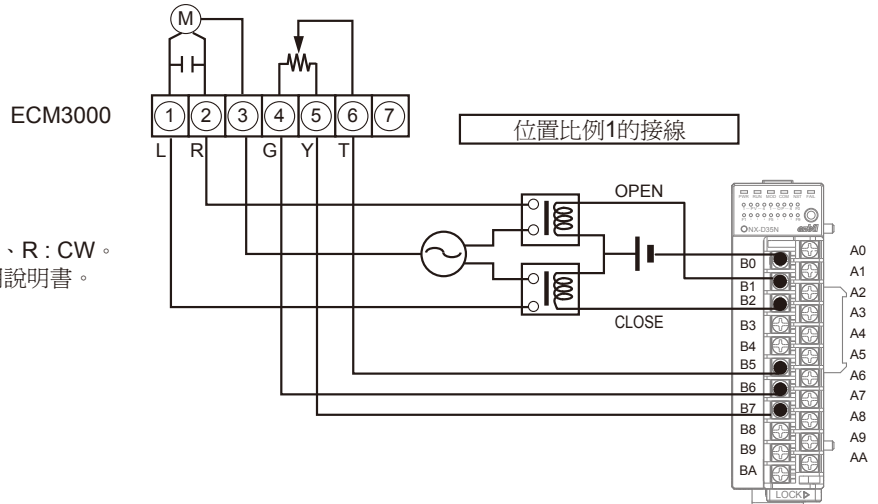
使用 ECM3000 進行自控時請務必參照 ECM3000 的使用說明書。

- 馬達的接線：輸出類型是 M(晶體管輸出(位置比例控制用))時

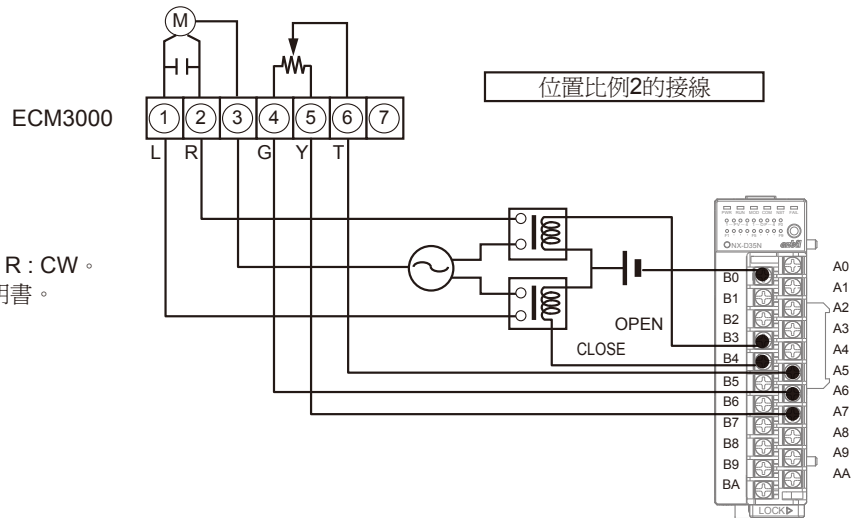


- 馬達的接線：可選項為 4(數位輸出帶 4ch、位置比例控制用)時

ECM3000中L : CCW、R : CW。
詳見ECM3000的使用說明書。



ECM3000中L : CCW、R : CW。
詳見ECM3000使用說明書。



第 5 章 運 轉

5 - 1 運轉顯示

本體前面有LED顯示及按鈕。

LED的閃爍分為高速閃爍(0.2s 周期)與低速閃爍(1.4s 周期)。

■ PWR、RUN、MOD、COM、NST、FAIL

最上段LED的燈亮狀態及內容如下表所示。

LED名稱	顏色	燈亮狀態	內 容
PWR	綠	燈 亮	電源ON(通電)
		燈 滅	電源OFF(不通電)
RUN	綠	燈 亮	RUN 模式(機器運轉模式)
		高速閃爍	機器運轉模式為RUN模式、且回路模式為1回路以上READY時
		低速閃爍	IDLE 模式(機器運轉模式)
		燈 滅	上述以外的運轉狀態
MOD	橙	高速閃爍	來自編程器的參數寫入中
		燈 滅	通常動作模式
COM	綠	燈 亮	自局乙太訊息包收信中
		燈 滅	自局乙太訊息包未收信狀態
NST*1	橙	燈 亮	串級連接非環形通訊
		高速閃爍	串級連接環形切斷狀態(某處被切斷)
		低速閃爍	串級連接環形切斷狀態(自己或相鄰的節點的環形被切斷)
		燈 滅	串級連接環形通訊正常
FAIL	紅	燈 亮	重故障
		低速閃爍	輕故障
		燈 滅	無異常

*1: 也可通過上位通訊確認環形通訊的狀態。詳見 附-3 環形通訊的狀態(網絡狀態)(附-14頁)。

■ PV1 ~ 4

中段的PV1 ~ 4 LED的燈亮狀態及內容如下所示。

LED名稱	顏色	燈亮狀態	內 容
PV1	綠	高速閃爍	PV1 上限異常或PV1 下限異常
		燈滅	PV輸入ch1 正常或未使用
PV2	綠	高速閃爍	PV2 上限異常或PV2 下限異常
		燈滅	PV輸入ch2 正常或未使用
PV3	綠	高速閃爍	PV3 上限異常或PV3 下限異常
		燈滅	PV輸入ch3 正常或未使用
PV4	綠	高速閃爍	PV4 上限異常或PV4 下限異常
		燈滅	PV輸入ch4 正常或未使用

■ OP1 ~ 4

中段的OP1 ~ 4 LED通常時的燈亮狀態及內容如下表所示。

LED名稱	顏色	燈亮狀態	內容
OP1	綠	燈亮	晶體管輸出ch1 ON
		燈滅	晶體管輸出ch1 OFF 類比電流輸出ch1 或類比電壓輸出ch1
OP2	綠	燈亮	晶體管輸出ch2 ON
		燈滅	晶體管輸出ch2 OFF 類比電流輸出ch2 或類比電壓輸出ch2
OP3	綠	燈亮	晶體管輸出ch3 ON
		燈滅	晶體管輸出ch3 OFF 類比電流輸出ch3 或類比電壓輸出ch3
OP4	綠	燈亮	晶體管輸出ch4 ON
		燈滅	晶體管輸出ch4 OFF 類比電流輸出ch4 或類比電壓輸出ch4

■ F0 ~ 9

中段右端及下段的F0 ~ 9LED通常時的燈亮條件及燈亮狀態可設定。
初始值是表示警報及事件的狀態。

LED名	顏色	目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值 (位置比例以外)	初始值 (位置比例)
F0	紅	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047:標準位元編號	1792 (全部警報代表)	1792 (全部警報代表)
			UFLED設定	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍(條件反轉) 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍(條件反轉)	3(高速閃爍)	3(高速閃爍)
F1	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1088(事件1)	1088(事件1)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	1(燈亮)	1(燈亮)
F2	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1089(事件2)	1900(MFB1 OPEN)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	1(燈亮)	1(燈亮)
F3	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1090(事件3)	1904(MFB1 CLOSE)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	1(燈亮)	1(燈亮)
F4	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1091(事件4)	1901(MFB2 OPEN)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	1(燈亮)	1(燈亮)
F5	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1092(事件5)	1905(MFB2 CLOSE)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	1(燈亮)	1(燈亮)
F6	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1093(事件6)	1888(MFB1推定中)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	1(燈亮)	5(低速閃爍)
F7	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1094(事件7)	1889(MFB2推定中)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	1(燈亮)	5(低速閃爍)
F8	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1545(通訊中)	1545(通訊中)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	3(高速閃爍)	3(高速閃爍)
F9	綠	其它	UFLED設定	燈亮條件	1024 ~ 2047(與F0相同)	1968(參數異常)	1968(參數異常)
			UFLED設定	燈亮狀態	0 ~ 6(與F0相同)	3(高速閃爍)	3(高速閃爍)

■ 電源投入時的顯示

電源投入時的顯示與運轉顯示不同，LED 燈亮狀態如下表所示。
其後進入運轉顯示。

順序	LED 燈亮狀態 (○:燈亮、-:燈滅、◇:閃爍、*:根據狀態)								狀態・處理
	上段LED						中段LED	下段LED	
	PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9	
1	-	-	-	-	-	-	-	-	電源 OFF
2	○	○	○	○	○	○	-	-	電源 ON 後立即
3	○	-	-	-	-	-	○	-	LED 燈亮測試(0.5s)
4	○	-	-	-	-	-	-	○	LED 燈亮測試(0.5s)
5	○	-	-	-	-	-	-	-	EEPROM 讀出 等待穩定
6	○	*	*	*	*	*	◇	◇	運轉開始
7	○	*	*	*	*	*	*	*	運轉顯示

■ 特殊狀態下LED的燈亮式樣

• ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後

LED 燈亮狀態 (○:燈亮、-:燈滅、◇:低速閃爍、◆:高速閃爍、*:根據狀態)									狀態・處理
上段LED						中段LED	下段LED		
PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9		
○	◇	◇	◇	◇	◇	*	*	模組 LED 燈亮功能 編程器的 LED 燈亮被指定的場合	
○	◇	◇	*	*	○	*	*	發生以下警報時 *1 AL83: EEPROM 未初始化 AL84: MAC 地址異常 AL85: RAM 讀寫異常 AL86: EEPROM 讀寫異常 AL87: 底板 EEPROM 讀寫異常 AL99: ROM 異常	
○	◇	◇	*	*	◇	*	*	發生以下警報時 *1 AL88: 底板 EEPROM 異常 AL97: EEPROM 異常(參數區域)	
○	◆	◆	◆	◆	◆	*	*	發生以下警報時 *1 AL54: 底板/本體型號不一致 或者乙太通訊發生訊息堵塞 連接的網絡環境下發生訊息堵塞 持續存在時，請確認網絡環境有無連接錯誤。	
○	◇	◇	*	*	-	*	*	發生以下警報時 *1 AL53: 底板/本體通訊設定不一致	

*1 各警報對應的措施請參閱  第 14 章 故障時的對應。

• ROM版本2.02[1_0_2]前

LED燈亮狀態 (○:燈亮、-:燈滅、◇:低速閃爍、◆:高速閃爍、*:根據狀態)									狀態・處理
上段LED						中段LED	下段LED		
PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9		
○	◇	◇	◇	◇	◇	*	*	模組LED燈亮功能 編程器的LED燈亮被指定的場合	
○	◇	◇	*	*	○	*	*	底板EEPROM讀寫異常 本體與底板的通訊失敗或底板有嚴重損壞 重新投入電源後再次發生的場合,請更換模組。	
○	◇	◇	*	*	◇	*	*	底板EEPROM不對應 不支持連接的底板 電源重新投入後再次發生的場合,請按按鈕 進行底板EEPROM修復。仍然不能恢復的場 合請更換模組。	
○	◆	◆	◆	◆	◆	*	*	模組誤插入 本體與底板共通的型號訊息不一致 確認插入的模組型號是否正確或重新投入電 源後如果仍然有錯誤,則按按鈕進行底板 EEPROM的修復。 乙太通訊發生訊息堵塞 連接的網絡環境下發生訊息堵塞 持續存在時,請確認網絡環境有無連接錯誤。	
○	◇	◇	*	*	-	*	*	底板EEPROM異常 本體與底板的參數訊息不一致 重新投入電源後仍再次發生的場合,按按鈕 進行底板EEPROM的修復。	

■ 按鈕的功能

可操作按鈕對底板EEPROM進行修復

順序	LED燈亮狀態 (○:燈亮、-:燈滅、◇:低速閃爍、◆:高速閃爍、*:根據狀態)									狀態・處理
	上段LED						中段LED	下段LED		
	PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9		
1	○	*	*	*	*	*	*	*	通常運轉中	
									↓(按按鈕)	
2	○	-	-	-	-	-	*	*	上段LED全燈滅	
									↓(經過2秒)	
3	○	○	○	○	○	○	*	*	上段LED全燈亮	
									↓(放開按鈕)	
4	○	*	*	*	*	*	*	*	通常運轉中	

底板EEPROM修復是指當有模組誤插入、底板EEPROM異常、底板EEPROM不對應發生時,對本體與底板進行整合。

5 - 2 回路模式

回路模式相關的設定資料項目如下表所示。

有關回路模式的概要，請參閱  1-4 運轉模式（1-7頁）。

■ 設定庫及設定資料項目(回路模式切換)

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
監視關聯	通訊配置(儀表狀態) 通訊配置(運轉操作) 回路模式	RUN/READY	0: RUN 1: READY	
		AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	
		AT 停止/啓動	0: AT 停止 1: AT 啓動	
		LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	

■ 設定庫及設定資料項目(MANUAL 用設定)

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(擴展設定)	MANUAL 變更時動作	0: 無擾 1: 預置	簡單 標準 多功能
		預置 MANUAL 值	- 10.0 ~ + 110.0(%)	

■ 設定庫及設定資料項目(READY 用設定)

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路輸出(操作量)	READY時操作量	- 10.0 ~ + 110.0(%)	簡單 標準 多功能
		READY時操作量(加熱側)	- 10.0 ~ + 110.0(%)	
		READY時操作量(冷卻側)	- 10.0 ~ + 110.0(%)	標準 多功能

■ 設定庫及設定資料項目(RSP 用設定)

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
SP	RSP	RSP	-	標準 多功能
		PID組指定(RSP用)	1 ~ 4(組)	

5 - 3 控制模式及參數的變更方法

變更控制模式及參數時，使用 SLP-NX(編程器:另售品)或采用上位通訊。
 此處對使用編程器對控制模式及參數的變更進行概要說明。

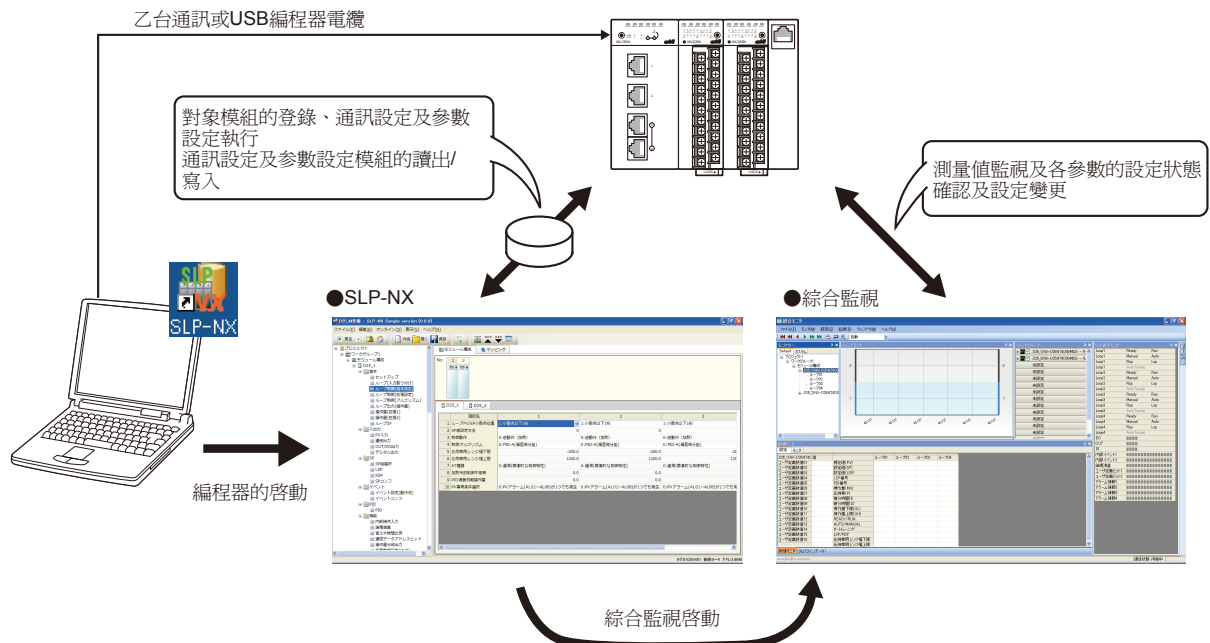
■ 編程器的功能體系

編程器由如下的功能體系構成。

功能名稱	用 途
SLP-NX	具有實施模組登錄、各模組的通訊設定、參數設定的功能，還具有對各模組的模組訊息、通訊設定、參數設定等進行讀出/寫入的功能。
綜合監視	對各模組進行通訊連接 各種測量值的狀況監視 各參數的設定狀態確認及變更等可單獨執行。

■ 參數的變更方法

對使用綜合監視對參數的設定變更方法進行說明。



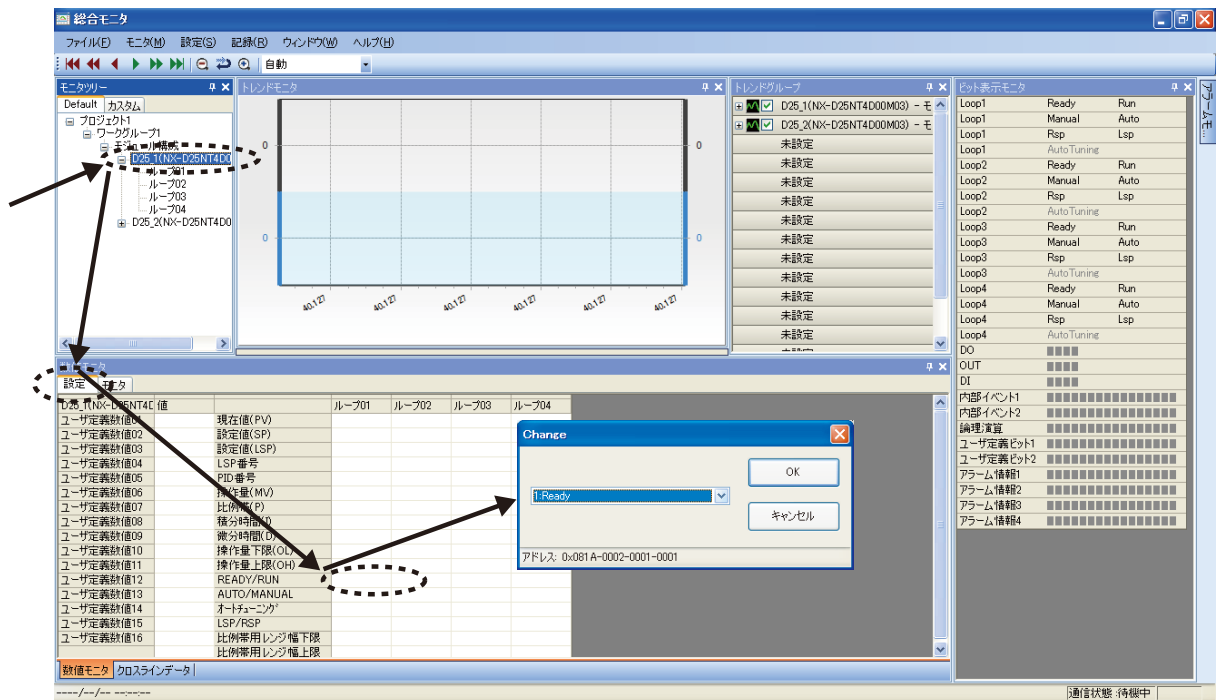
● 設定變更方法

舉例對PID控制狀態從RUN→READY變更的方法進行說明。

📖 參考

- 下例是一種方法，其它的操作方法也可進行同樣的變更。

- ① 啓動編程器。
- ② 打開PC中備份的項目。
- ③ 把PC與模組連接。(乙太通訊)
- ④ 經由[在線]→[監視]的操作，啓動綜合監視。
- ⑤ 點擊綜合監視的「監視樹」上要變更對象的模組。
- ⑥ 經由[監視]→[開始]的操作，把通訊狀態置為通訊中。
- ⑦ 在綜合監視的[數值監視[設定]]標籤處準備的各回路的[READY/RUN]處，雙擊操作後，彈出[在線寫入]對話框。
- ⑧ 在列表框上進行[0:RUN]→[1:READY]的變更後，點擊[OK]鍵。



5 - 4 手動輸出操作量(AUTO/MANUAL)

使用綜合監視，對各回路手動輸出操作量。

請按下述步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 在【數值監視[設定]】標籤處，從AUTO變更為MANUAL。
- ③ 在【數值監視[設定]】標籤上變更操作量(MV)。

5 - 5 切換為遠端 SP(RSP/LSP)

對有 RSP 的回路，使用綜合監視從本地 SP(LSP) 切換為遠端 SP(RSP) 或逆向切換。

請按如下步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 在[數值監視[設定]]標籤上從 LSP 變更為 RSP。
或從 RSP 變更為 LSP。

5 - 6 切換為READY停止控制

使用綜合監視，從運轉 (RUN) 切換為停止 (READY) 或逆向切換。

請按如下步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 在【數值監視[設定]】標籤上從RUN變更為READY。
或從READY變更為RUN。

5 - 7 啓動自整定

使用綜合監視可進行自整定(AT)的啓動或停止。

請按如下步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 確認PV正常。
RUN模式且在AUTO模式下，確認處於可控制的狀態。
- ③ 在[數值監視[設定]]標籤上執行AT啓動。
- ④ AT自動結束。
AT啓動中要停止的場合，可變更AT模式爲停止。

5 - 8 變更 SP

變更各回路的 SP 有多種方法。

■ 替換使用中的 SP

對各回路，使用綜合監視可替換 SP 值。

請按如下步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 在【數值監視【設定】】標籤上變更設定值(LSP)。

但遠端 SP(RSP)模式的場合，不可變更 SP。

■ 變更 SP 組選擇

對 SP 使用組數設定為 2 組以上的回路，使用綜合監視可變更 SP 組選擇。
但當 SP 組由內部接點輸入選擇的場合，不可變更 SP 組選擇。

請按如下步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 在【數值監視【設定】】標籤上變更 LSP 編號。

■ 替換使用中的 RSP

SP 分配到用戶定義數值中的場合，可替換使用了綜合監視的 SP 的值。

請按如下步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 在【數值監視【設定】】標籤上變更分配的用戶定義數值的值。

5 - 9 變更PID

變更PID的方法有變更PID設定值的方法及執行自整定的方法。

■ 變更PID設定值

使用綜合監視，可變更PID值。

請按如下步驟操作。

- ① 在綜合監視上顯示要操作的回路。
- ② 在[數值監視[設定]]標籤上變更PID值。

■ 執行自整定

請參閱  5-7 自整定的啓動（5-11頁）。

5 - 10 變更事件的動作點

使用編程器變更事件設定(動作點)。

根據事件種類分為僅事件主設定、事件主設定與事件副設定的兩者。

有關事件種類詳見  6-1 使用事件 (6-1 頁)。

請按如下步驟操作。

- ① 用編程器顯示事件設定(動作點)庫。
- ② 變更事件主設定或事件副設定的值。

5 - 11 PID 控制

控制動作設定為「0:逆動作」或「1:正動作」時，其控制動作如下。

積分時間≠0、微分時間≠0時，執行PID控制。

積分時間≠0、微分時間=0時，執行PI控制。

積分時間=0、微分時間≠0時，執行PD控制。

積分時間=0、微分時間=0時，執行P控制。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	控制動作	0: 逆動作(加熱) 1: 正動作(冷卻) 2: 加熱冷卻 4: 逆動作(ON/OFF) 5: 正動作(ON/OFF)	簡單 標準 多功能
		PID 演算初始操作量	- 10.0 ~ + 110.0%	標準 多功能
	回路控制(擴展設定)	積分時間・ 微分時間小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位	標準 多功能
		PID 演算初始化	0: 自動 1: 不初始化 2: 初始化(設定了與當前SP 值不同的值時)	簡單 標準 多功能
PID	PID	比例帶 1(PID1 組)	0.1 ~ 3200.0(%)	簡單 標準 多功能
		積分時間 1(PID1 組)	積分時間(s) 0 ~ 32000U (由積分時間・微分時間小數 點位置設定)	
		微分時間 1(PID1 組)	微分時間(s) 0 ~ 32000U (由積分時間・微分時間小數 點位置設定)	
		操作量下限 1(PID1 組)	- 10.0 ~ + 110.0%	
		操作量上限 1(PID1 組)	- 10.0 ~ + 110.0%	
		手動重置 1(PID1 組)	- 10.0 ~ + 110.0%	
		PID2 組的設定	與上述的 PID1 組相同	
		PID3 組的設定		
PID4 組的設定				

■ PID 演算的初始化

- 控制方式為 ON/OFF 控制以外的場合，可顯示、設定。
- SP 值的變更或 SP 組切換伴隨 PID 組的切換，會出現操作量 (MV) 固定在下限或上限處、PV 不變化、發生超調等情況。執行 PID 演算的初始化可有效地防止這種情況的發生。
- 回路模式從 READY 切換成 RUN 時或電源投入後變為 RUN 時，PID 演算初始操作量決定其後的 PID 演算所使用的初始操作量。

參考

- IDLE 中與設定無關，按以下處理。
ROM 版本 2.01[1_0_1] 之前：執行 PID 的初始化
ROM 版本 2.02[1_0_2] 之後：不執行 PID 的初始化

● 設定 0(自動)的場合

SP 值的變更或 SP 組切換時，自動判斷是否進行 PID 演算的初始化，僅在需要時執行初始化。

執行初始化的條件：

- ※SP 變更前的絕對值偏差大於等於 5%FS 的場合
- ※SP 變更前的操作量為下限(OL)或上限(OH)的場合
- ※SP 處於斜坡中或非 RSP 模式時

● 設定 1(不初始化)的場合

SP 值的變更或 SP 組切換時，不執行 PID 演算的初始化。在 SP 值的變更或 SP 組切換時保持操作量 (MV) 的連續性，這在重要的場合是有效的設定。

● 設定 2(初始化)的場合

SP 值的變更或 SP 組切換時，必須執行 PID 演算的初始化。SP 值的變更或 SP 組切換時，操作量 (MV) 的上升、下降跟隨 PV 與 SP 的關係即時反應是在重要場合時的有效設定。

執行初始化的條件：

- ※SP 斜坡中或非 RSP 模式時

5 - 12 加熱冷卻控制

控制動作設定為「2:加熱冷卻」時，執行加熱冷卻控制。

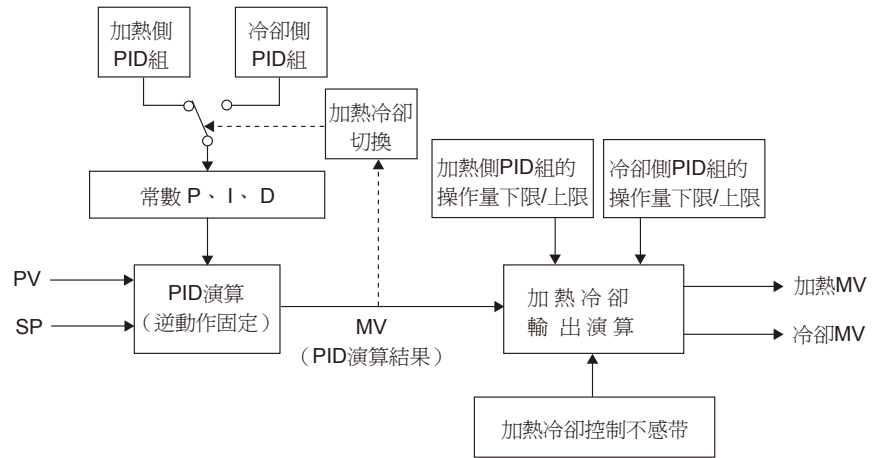
■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	控制動作	0: 逆動作(加熱) 1: 正動作(冷卻) 2: 加熱冷卻 4: 逆動作(ON/OFF) 5: 正動作(ON/OFF)	簡單 標準 多功能
		加熱冷卻控制不感帶	- 100.0 ~ + 100.0(%)	標準 多功能
	回路控制(擴展設定)	積分時間・ 微分時間小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位	
PID	PID	比例帶 1(PID1組)	0.1 ~ 3200.0(%)	簡單 標準 多功能
		積分時間 1(PID1組)	積分時間(s) 0 ~ 32000U (由積分時間・微分時間小數 點位置設定)	
		微分時間 1(PID1組)	微分時間(s) 0 ~ 32000U (由積分時間・微分時間小數 點位置設定)	
		操作量下限 1(PID1組)	- 10.0 ~ + 110.0(%)	
		操作量上限 1(PID1組)	- 10.0 ~ + 110.0(%)	
		手動重置 1(PID1組)	- 10.0 ~ + 110.0(%)	
		冷卻側比例帶 1(PID1組)	0.1 ~ 3200.0(%)	標準 多功能
		冷卻側積分時間 1(PID1組)	積分時間(s) 0 ~ 32000U (由積分時間・微分時間小數 點位置設定)	
		冷卻側微分時間 1(PID1組)	微分時間(s) 0 ~ 32000U (由積分時間・微分時間小數 點位置設定)	
		冷卻側操作量下限 1(PID1組)	- 10.0 ~ + 110.0(%)	
		冷卻側操作量上限 1(PID1組)	- 10.0 ~ + 110.0(%)	
		PID2組的設定	與上述的PID1組相同	
		PID3組的設定		—
		PID4組的設定		

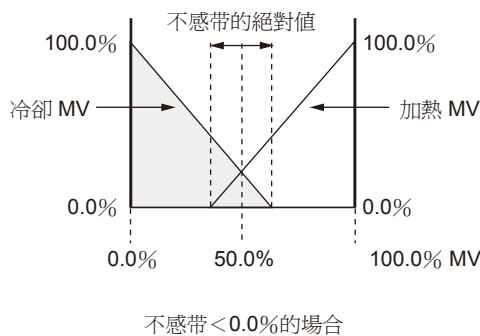
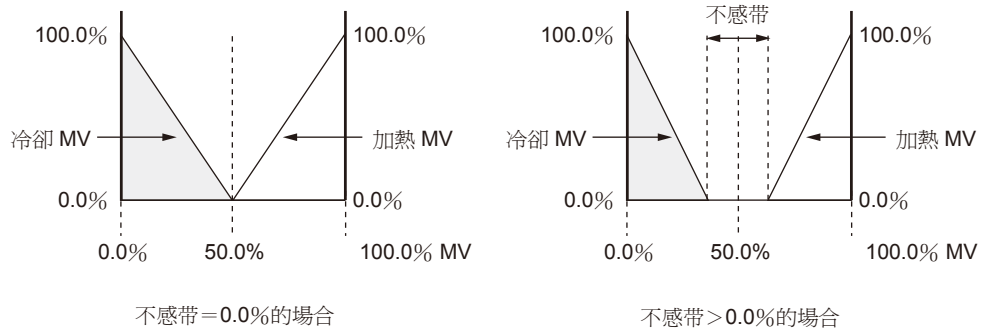
❗ 使用上的注意事項

- 操作量分支輸出與加熱冷卻控制不可以同時使用。

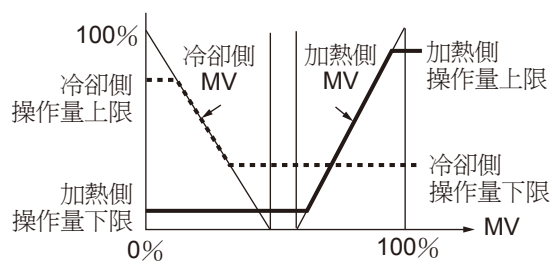
加熱冷卻控制演算如下。



- ROM版本3.00 [1_0_3] 之後
：加熱冷卻控制可最多4個回路 (NX-D35最多2個回路)
- ROM版本2.02 [1_0_2] 之前
：加熱冷卻控制可最多2個回路。
- 詳見
☞ 4-1 設定回路的構成 (4-1頁)。
- $MV \geq 50\%$ 時，切換成加熱側PID組。
- $MV < 50\%$ 時，切換成冷卻側PID組。
- 加熱側輸出及冷卻側輸出的關係與PID演算結果(MV)如何對應，是由設定加熱冷卻控制的不感帶決定的。



操作量下限、操作量上限按下圖動作。



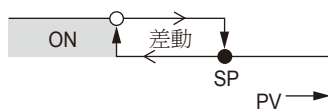
5 - 13 ON/OFF 控制

控制動作設定為「3:逆動作(ON/OFF)」或「4:正動作(ON/OFF)」時，執行ON/OFF控制。
 通過PID組的切換，可變更差動。

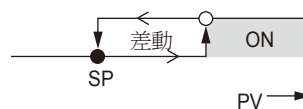
■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	控制動作	0: 逆動作(加熱) 1: 正動作(冷卻) 2: 加熱冷卻 4: 逆動作(ON/OFF) 5: 正動作(ON/OFF)	簡單 標準 多功能
PID	PID	差動1(PID1組)	0 ~ 32000U (根據回路PV/ SP小數點位置)	
		差動2(PID2組)	0 ~ 32000U (根據回路PV/ SP小數點位置)	
		差動3(PID3組)	0 ~ 32000U (根據回路PV/ SP小數點位置)	
		差動4(PID4組)	0 ~ 32000U (根據回路PV/ SP小數點位置)	

ON/OFF 控制的動作如下圖所示。



加熱控制(逆動作)的場合



冷卻控制(正動作)的場合

第 6 章 控制以外常用功能的設定

6 - 1 使用事件

事件根據各動作種類的條件決定 ON/OFF。


事件的 ON/OFF 結果可從 ON/OFF 的輸出端子或數位輸出端子輸出。

另外，事件的 ON/OFF 結果可作為內部接點輸入功能的輸入使用。

■ 設定庫及設定資料項目

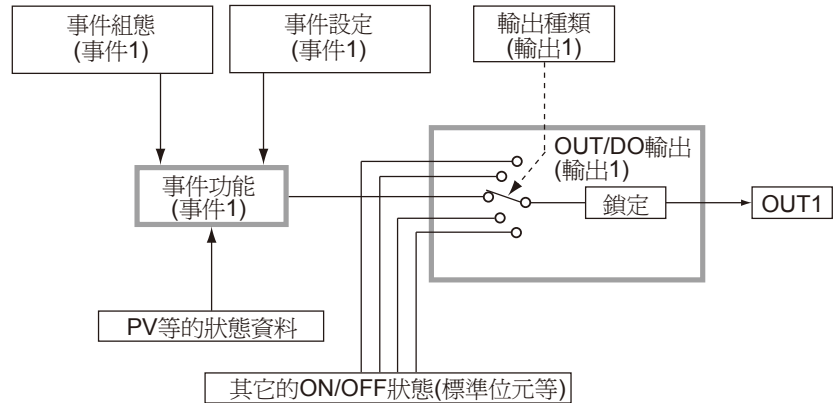
目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
事件	事件設定	動作種類	0 ~ 255	簡單 標準 多功能
		回路/通道設定	1 ~ 3071	
		正逆	0: 正 1: 逆	
		待機	0: 無待機 1: 有待機 2: 有待機 + SP 變更時待機	
		READY 時動作	0: 繼續 1: 強制 OFF	
		小數點位置	0 ~ 4	
		回差	0 ~ 32000U (根據事件組態庫「小數點位置」)	
		ON 延時	0.0 ~ 3200.0s	
OFF 延時	0.0 ~ 3200.0s			

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
事件	事件設定 (動作點)	事件主設定	- 19999 ~ + 32000U (根據事件組態庫「小數點位置」)	簡單 標準 多功能
		事件副設定	- 19999 ~ + 32000U (根據事件組態庫「小數點位置」)	

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	OUT/DO 輸出	輸出種類	0 : OFF 1024 ~ 2047 : 標準位元 參照  標準位元編號一覽(附-12 頁)	簡單 標準 多功能
		鎖定	0: 不鎖定 1: ON 時鎖定 2: OFF 時鎖定(電源投入時的 OFF 除外)	
		時間比例動作種類	(無效設定)	簡單 標準 多功能
		最小 ON/OFF 時間	0 ~ 300ms	
		時間比例周期	(無效設定)	
		位相偏移	(無效設定)	多功能

■ 例 PV 上限警報(異常時 ON)

以下是當回路 1 的 PV 大於等於 800°C 時，把 OUT1 的輸出置為 ON 的例。
使用事件功能及輸出功能。



- ① 設定事件 1 的事件組態。
事件組態庫的設定按下表進行。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
事件	事件組態	(事件 1) 動作種類	1:PV 上限	簡單 標準 多功能
		(事件 1) 回路/通道指定	1	
		(事件 1) 正逆	0: 正	
		(事件 1) 待機	0: 無待機	
		(事件 1) READY 時動作	0: 繼續	
		(事件 1) 小數點位置	0: 無小數點	
		(事件 1) 回差	5	
		(事件 1) ON 延時	0.0s	
		(事件 1) OFF 延時	0.0s	

- ② 設定事件 1 的事件動作點。
事件設定(動作點)庫的設定按下表進行。

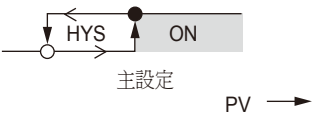
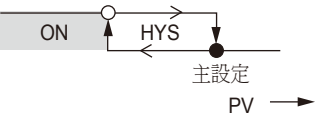
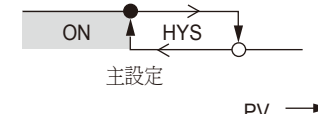
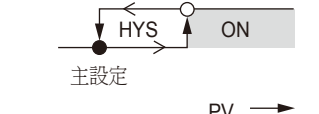
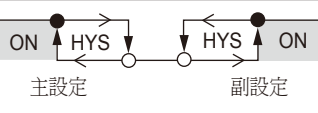
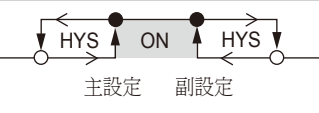
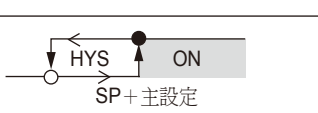
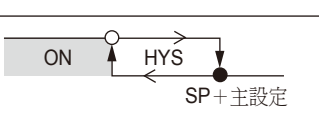
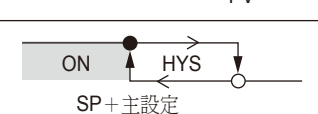
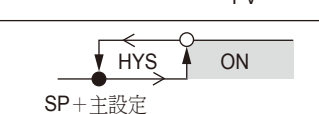
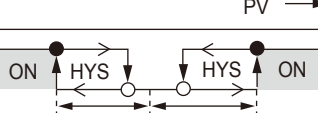
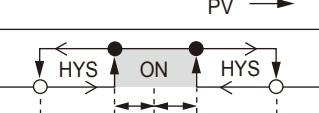
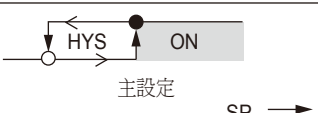
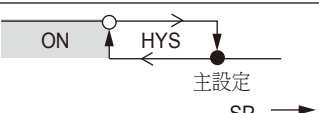
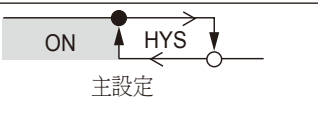
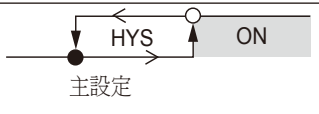
目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
事件	事件設定 (動作點)	(事件 1) 主設定	800	簡單 標準 多功能
		(事件 1) 副設定	(不可設定)	

- ③ 事件 1 的 ON/OFF 分配到輸出 1。
OUT/DO 輸出庫的設定按下表進行。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	OUT/DO 輸出	輸出種類	1088: 事件 1	簡單 標準 多功能
		鎖定	0: 不鎖定	標準 多功能
		時間比例動作種類	(無效設定)	簡單 標準 多功能
		最小 ON/OFF 時間	10ms	
		時間比例周期	(無效設定)	多功能
		位相偏移	(無效設定)	

■ 事件的動作種類、正逆、回差、主設定、副設定

根據動作種類、正逆、主設定、副設定、回差及其它設定，事件的動作如下表所示。

動作種類	動作種類的設定值	正動作 ●在該值處發生 ON/OFF 變化 ○超過該值時發生變化	逆動作 ●在該值處發生 ON/OFF 變化 ○超過該值時發生變化
無事件	0	常 OFF	常 OFF
PV 上限	1		
PV 下限	2		
PV 上下限	3		
偏差上限	4		
偏差下限	5		
偏差上下限	6		
偏差上限 (最終 SP 基準)	7	SP 斜坡以外時，與偏差上限的正動作相同。SP 斜坡中時不是現在的 SP，最終使用 SP 的點不同。	SP 斜坡以外時，與偏差上限的逆動作相同。SP 斜坡中時不是現在的 SP，最終使用 SP 的點不同。
偏差下限 (最終 SP 基準)	8	SP 斜坡以外時，與偏差下限的正動作相同。SP 斜坡中時不是現在的 SP，最終使用 SP 的點不同。	SP 斜坡以外時，與偏差下限的逆動作相同。SP 斜坡中時不是現在的 SP，最終使用 SP 的點不同。
偏差上下限 (最終 SP 基準)	9	SP 斜坡以外時，與偏差上下限的正動作相同。SP 斜坡中時不是現在的 SP，最終使用 SP 的點不同。	SP 斜坡以外時，與偏差上下限的逆動作相同。SP 斜坡中時不是現在的 SP，最終使用 SP 的點不同。
SP 上限	10		
SP 下限	11		

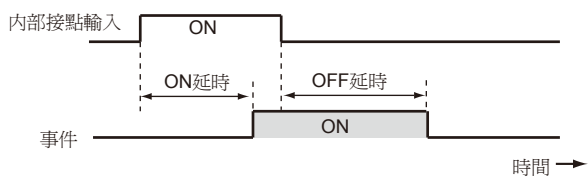
動作種類	動作種類 的設定值	正動作 ●在該值處發生 ON/OFF 變化 ○超過該值時發生變化		逆動作 ●在該值處發生 ON/OFF 變化 ○超過該值時發生變化	
		主設定	副設定	主設定	副設定
SP 上下限	12				
MV 上限	13				
MV 下限	14				
MV 上下限	15				
MFB1 開度 上下限 *1	16				
MFB2 開度 上下限 *1	17				
AI 上限	18				
AI 下限	19				
AI 上下限	20				
標準數值上限	26				

*1 ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後可利用。

動作種類	動作種類的設定值	正動作 ●在該值處發生 ON/OFF 變化 ○超過該值時發生變化	逆動作 ●在該值處發生 ON/OFF 變化 ○超過該值時發生變化
標準數值下限	27		
標準數值上下限	28		
PV 變化率	29	<p>把 1 個掃描周期的 PV 變化(本次值-前次值)作為事件的比較值使用</p>	<p>把 1 個掃描周期的 PV 變化(本次值-前次值)作為事件的比較值使用</p>
通道間偏差(回路 1 的 PV-指定通道)上限	31		
通道間偏差(回路 2 的 PV-指定通道)上限	32		
通道間偏差(回路 3 的 PV-指定通道)上限	33		
通道間偏差(回路 4 的 PV-指定通道)上限	34		
通道間偏差(回路 1 的 PV-指定通道)下限	35		
通道間偏差(回路 2 的 PV-指定通道)下限	36		
通道間偏差(回路 3 的 PV-指定通道)下限	37		
通道間偏差(回路 4 的 PV-指定通道)下限	38		
通道間偏差(回路 1 的 PV-指定通道)上下限	39		
通道間偏差(回路 2 的 PV-指定通道)上下限	40		
通道間偏差(回路 3 的 PV-指定通道)上下限	41		
通道間偏差(回路 4 的 PV-指定通道)上下限	42		

動作種類	動作種類的設定值	正動作 ● 在該值處發生 ON/OFF 變化 ○ 超過該值時發生變化	逆動作 ● 在該值處發生 ON/OFF 變化 ○ 超過該值時發生變化
通道間偏差 (PV 通道 1-標準數值) 上限 *1	43		
通道間偏差 (PV 通道 2-標準數值) 上限 *1	44		
通道間偏差 (PV 通道 3-標準數值) 上限 *1	45		
通道間偏差 (PV 通道 4-標準數值) 上限 *1	46		
通道間偏差 (PV 通道 1-標準數值) 下限 *1	47		
通道間偏差 (PV 通道 2-標準數值) 下限 *1	48		
通道間偏差 (PV 通道 3-標準數值) 下限 *1	49		
通道間偏差 (PV 通道 4-標準數值) 下限 *1	50		
通道間偏差 (PV 通道 1-標準數值) 上下限 *1	51		
通道間偏差 (PV 通道 2-標準數值) 上下限 *1	52		
通道間偏差 (PV 通道 3-標準數值) 上下限 *1	53		
通道間偏差 (PV 通道 4-標準數值) 上下限 *1	54		
警報 (狀態)	61	警報 (警報代碼 AL01 ~ 99) 發生時為 ON, 除此之外時 OFF	警報 (警報代碼 AL01 ~ 99) 發生時為 OFF, 除此之外時 ON
READY (狀態)	62	READY 模式時 ON RUN 模式時 OFF	READY 模式時 OFF RUN 模式時 ON
MANUAL (狀態)	63	MANUAL 模式時 ON AUTO 模式時 OFF	MANUAL 模式時 OFF AUTO 模式時 ON
RSP (狀態)	64	RSP 模式時 ON LSP 模式時 OFF	RSP 模式時 OFF LSP 模式時 ON
AT 啟動中 (狀態)	65	AT 啟動中為 ON AT 停止中為 OFF	AT 啟動中為 OFF AT 停止中為 ON
SP 斜坡中	66	SP 斜坡中為 ON 無 SP 斜坡、SP 斜坡結束時為 OFF	SP 斜坡中為 OFF 無 SP 斜坡、SP 斜坡結束時為 ON
控制正動作 (狀態)	67	正動作 (冷卻) 時 ON 逆動作 (加熱) 時 OFF	正動作 (冷卻) 時 OFF 逆動作 (加熱) 時 ON

*1 ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後可利用。

動作種類	動作類型的設定值	正動作 ● 在該值處發生 ON/OFF 變化 ○ 超過該值時發生變化	逆動作 ● 在該值處發生 ON/OFF 變化 ○ 超過該值時發生變化
定時器 (狀態)	70	<p>定時器事件的正・逆動作的設定無效 要使用定時器事件，需要把內部接點輸入的動作種類設定為「定時器停止/啟動切換」。 另外，通過在內部接點輸入的回路/通道指定處設定事件編號，多個定時器事件可由個別的內部接點輸入進行控制。</p> <p>● 設定項目</p> <ul style="list-style-type: none"> • ON 延時時間：內部接點輸入從 OFF → ON 變化起到事件從 OFF → ON 變化為止的時間 • OFF 延時時間：內部接點輸入從 ON → OFF 變化起到事件從 ON → OFF 變化為止的時間 <p>● 動作規格</p> <ul style="list-style-type: none"> • 內部接點輸入的 ON 持續到 ON 延時時間以上時為 ON • 內部接點輸入的 OFF 持續到 OFF 延時時間以上時為 OFF • 除此之外的場合，繼續保持現在的狀態  <p>● 注意</p> <p>ON 延時・OFF 延時的出廠時的設定為 0.0s。 內部接點輸入的回路/通道指定的出廠設定為 0，這種場合，1 個內部接點輸入可對所有的定時器事件進行停止/啟動。 另外，回路/通道指定設定大於等於 1 時，可從 1 個內部接點輸入對指定的 1 個定時器事件進行停止/啟動。</p>	

■ 回路/通道指定的設定

根據動作種類，按下表的內容設定。

回路/通道指定	動作種類的對象編號	READY時動作 *1	待機 *2
指定動作種類的回路編號(1 ~ 4)	1 ~ 20、29 ~ 42	○	○
	62 ~ 67	○	×
指定待機或使用READY時的動作時的回路編號(1 ~ 4)	61、70	○	×
指定標準數值的編號(2048 ~ 3071)	26 ~ 28、43 ~ 54	×	×

*1 ○：可選擇繼續/強制OFF ×：總是繼續

*2 ○：可選擇待機/不待機 ×：總是不待機

■ 事件的待機、READY時動作

待機是指當本機的電源投入時或從READY切換成RUN時，即使事件滿足ON條件，也不變為ON的功能。

只有當滿足OFF條件後再次滿足ON條件時，事件才變為ON。

待機+SP變更時待機是指，在待機的功能上附加SP變更時(LSP、SP組)待機。

但當寫入了LSP的場合或即使變更了SP組而SP值也不變化的場合，則不待機。

READY設定時的 事件狀態 待機設定	READY		READY → RUN 變更時		SP變更時	
	0：繼續	1：強制OFF	0：繼續	1：強制OFF	0：繼續	1：強制OFF
0：無	通常的動作	OFF	通常的動作	通常的動作	通常的動作	通常的動作
1：待機	OFF	OFF	OFF (待機狀態)	OFF (待機狀態)	通常的動作	通常的動作
2：待機+SP變更時待機	OFF	OFF	OFF (待機狀態)	OFF (待機狀態)	OFF (待機狀態)	OFF (待機狀態)

■ 事件小數點位置

可變更事件設定庫(動作點)的主設定、副設定及事件組態庫的回差設定的小數點位置。

■ ON延時、OFF延時

ON延時是指延遲事件狀態從OFF變化為ON的功能。OFF延時是指延遲事件狀態從ON變為OFF的功能。但當動作種類為定時器事件的場合，其動作如上頁的說明。

6 - 2 使用內部接點輸入 (數位輸入)

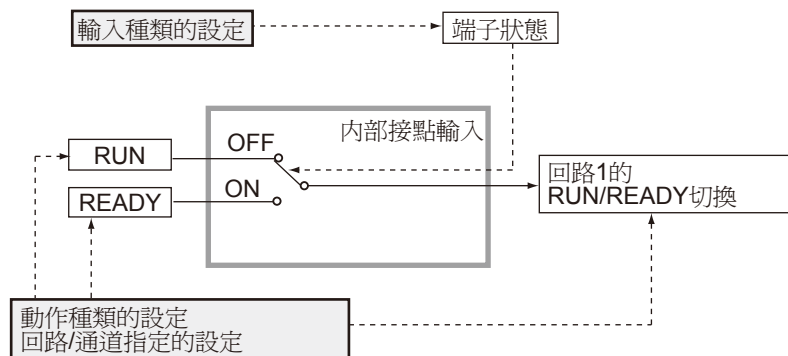
可把由輸入種類指定的數位輸入 (DI) 等的 ON/OFF 資料作為儀表內部的接點輸入使用。
可用指定輸入種類的 ON/OFF 資料執行由動作種類指定的切換動作。

■ 設定資料

內部接點輸入

■ 例 1 從數位輸入執行 RUN/READY 切換

以下是回路 1 的 RUN/READY 切換，當 DI1 的端子狀態為 ON 時，切換成 READY，OFF 時切換成 RUN 的例。



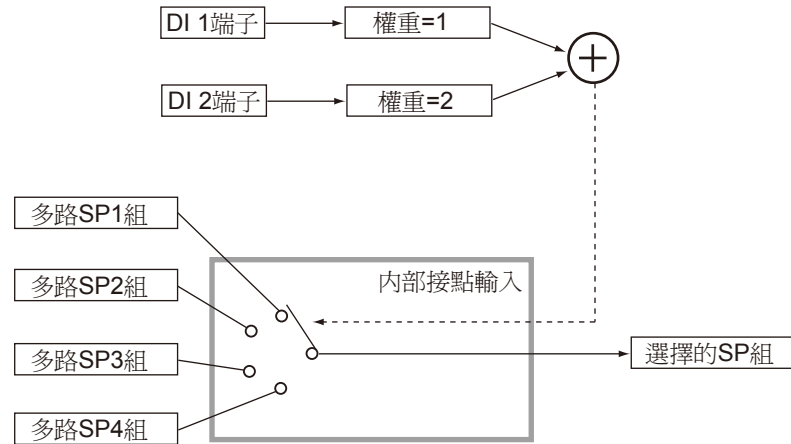
內部接點 1 組中設定 RUN/READY 切換。

內部接點輸入庫的設定按下表進行。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
功能	內部接點輸入	(內部接點輸入 1 組) 動作種類	21:RUN/READY 切換	簡單 標準 多功能
		(內部接點輸入 1 組) 輸入種類	1152:DI 1 的端子狀態	
		(內部接點輸入 1 組) 回路/通道指定	1:回路 1	
		(內部接點輸入 1 組) 權重	(不可設定)	

■ 例 2 從數位輸入進行 SP 組的選擇

以下是使用 DI1 及 DI2 的端子，選擇回路 1 的多路 SP 組 (1 ~ 4) 的例。



DI 1	OFF	ON	OFF	ON
DI 2	OFF	OFF	ON	ON
權重的和	0	1	2	3
選擇的 SP 組	SP1	SP2	SP3	SP4

- ① 設定 SP 使用組數。
設定庫的設定按下表進行。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	設定	SP 使用組數	4	簡單 標準 多功能

- ② 內部接點輸入 1 ~ 2 中設定 SP 組選擇。
在內部接點輸入庫中，2 組的內部接點輸入按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
功能	內部接點輸入	(內部接點輸入 1 組) 動作種類	1:SP 組選擇	簡單 標準 多功能
		(內部接點輸入 1 組) 輸入種類	1152:DI1 的端子狀態	
		(內部接點輸入 1 組) 回路/通道指定	1	
		(內部接點輸入 1 組) 權重	1	
		(內部接點輸入 2 組) 動作種類	1:SP 組選擇	
		(內部接點輸入 2 組) 輸入種類	1153:DI2 的端子狀態	
		(內部接點輸入 2 組) 回路/通道指定	1	
		(內部接點輸入 2 組) 權重	2	

■ 動作種類

根據內部接點輸入的切換動作，從下表的「動作種類的設定值」中選擇設定。

動作種類的設定值及含義	回路/通道指定的設定值及含義
0:無功能	0 ~ 127:無效
1:SP 組選擇	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
2:PID 組選擇	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
3:固定值組選擇 *4	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
5:OUT 用折線使用組選擇 *1 *2	0:無效 1:通道1 2:通道2 3:通道3 4:通道4 5:通道5 6:通道6 7:通道7 8:通道8 9 ~ 127:無效
6:位置比例用折線使用組選擇 *5	0:無效 1:位置比例1 2:位置比例2 3 ~ 127:無效
9:AI 組指定 *3	0:全通道 1:通道1 2:通道2 3:通道3 4:通道4
21:RUN/READY 切換	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
22:AUTO/MANUAL 切換	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
23:LSP/RSP 切換	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
24:AT 停止/啓動切換	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
41:控制動作正逆切換	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
42:SP 斜坡許可/禁止切換	0:全回路 1:回路1 2:回路2 3:回路3 4:回路4 5 ~ 127:無效
46:定時器停止/啓動切換	0:全定時器事件 1 ~ 24:定時器事件的事件編號 25 ~ 127:無效
47:全部鎖定解除	0 ~ 127:無效

*1 本功能不對應NX-D15。

*2 NX-D25的ROM版本2.00〔1_0_1〕之後可對應

*3 NX-D15的ROM版本2.00〔1_0_1〕之後可對應

*4 NX-D25、NX-D35的ROM版本3.00〔1_0_3〕之後可對應

*5 NX-D35的ROM版本3.00〔1_0_3〕之後可對應

■ 輸入種類

指定內部接點輸入作為輸入使用的ON/OFF資料。本ON/OFF資料是表示本機的各种狀態，稱為「標準位元」。有關標準位元數值，請參閱

➡ ■ 標準位元編號一覽（附-12頁）。

■ 回路/通道指定

指定按內部接點輸入的動作對象回路或通道。回路/通道指定的含義因動作種類而異。請參閱

➡ 上述 動作種類的表。

■ 權重

動作種類選擇了「SP 組選擇」「PID 組選擇」之類的組或編號的場合時使用。輸入為OFF時的值為0、輸入為ON時的值按所設定的值。

動作種類及回路/通道指定為同一內部接點輸入時，根據權重值之和，按下表進行選擇。

動作種類 \ 權重之和	0的場合	1以上的場合
SP 組選擇	1組	選擇權重之和加上1後的值的組
PID 組選擇	1組	選擇權重之和加上1後的值的組
OUT 用折線使用組選擇	不使用折線	選擇權重之和的組
AI 組指定	1組	選擇權重之和加1的組
固定值組選擇	不使用固定值	選擇權重之和的組
位置比例用折線使用組選擇	不使用折線	選擇權重之和的組

6 - 3 使用數位輸出

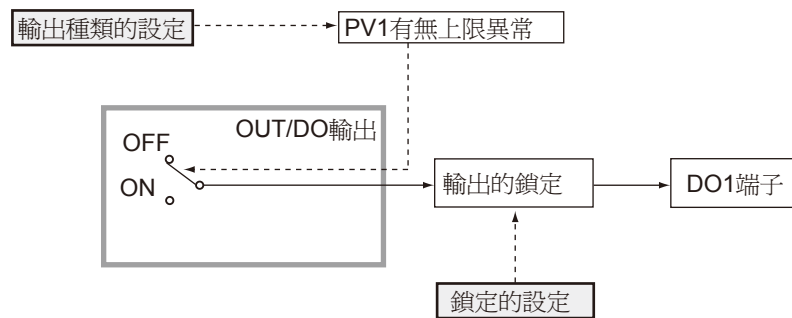
可從數位輸出 (DO) 把由輸出種類所指定的 ON/OFF 資料輸出。
另外，還可鎖定數位輸出的 ON 狀態或 OFF 狀態。

■ 設定資料

PV 輸入
OUT/DO 輸出

■ 例 PV1 上限異常時把 DO1 置為 ON

以下是當 PV1 大於等於 1000.0°C 時，設定為上限異常，把 PV1 上限異常的警報經由 DO1 的端子輸出、鎖定 ON 狀態的例。



① 設定 PV1 的上限異常。

按下表進行 PV 輸入的設定。

PV1 的上限由警報發生點上限設定。

項目名	設定值
範圍種類	1: K 200 ~ 1200°C 300 ~ 2200° F
小數點位置	1: 小數點以下 1 位
溫度單位	0: 攝氏(°C)
警報發生點下限	0.0
警報發生點上限	1000.0
冷接點補償	0: 在儀表內部補償
線性・定標下限	(不可設定)
線性・定標上限	(不可設定)
開方演算小信號切除	(不可設定)
濾波	0.00
偏置	0.0
比率	1.000
熱電偶・mV 輸入斷線	0: 斷線時上標
折線表組指定	0: 不使用

② 設定 DO1 端子的動作。

OUT/DO 輸出按下表設定。



項目名	設定值
輸出種類	1824:PV 上限異常(AL01)
鎖定	1:ON 時鎖定

■ 輸出種類

指定由數位輸出輸出的 ON/OFF 資料。該 ON/OFF 資料表示本機各種狀態，稱為「標準位元」。

作為輸出種類，設定標準位元編號。

參考

- 標準位元編號請參閱
 ■ 標準位元編號一覽（附-12頁）。
- 數位輸出與晶體管輸出一樣，也可以輸出時間比例輸出。
詳細的設定請參閱
 4-7 設定輸出(連續輸出・時間比例輸出)（4-16頁）。

■ 鎖定

數位輸出的鎖定動作可從下述項中指定。

0：不鎖定

1：ON時鎖定

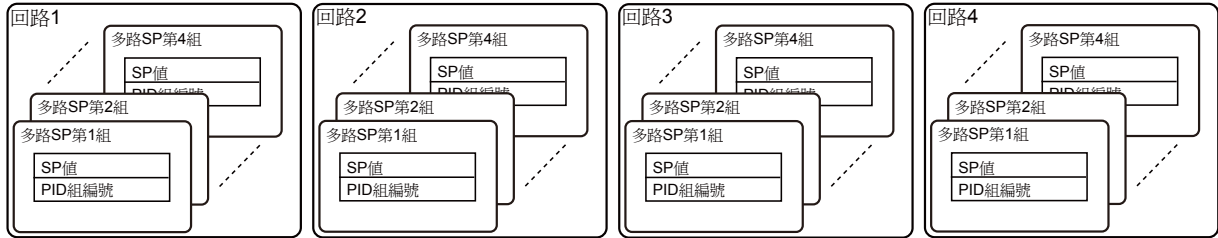
2：OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)

解除鎖定的方法如下。

- 把設定的全部鎖定解除置為 1(鎖定解除)。
※由編程器或上位通訊進行。
- 把 OUT/DO 輸出的鎖定設定置為 0(不鎖定)。
- 本機的電源重新投入。

6 - 4 使用多路 SP

多路 SP 可按各組以 LSP 值與 PID 組指定的組合進行設定。
每 1 個回路最多有 4 組的 SP 組，只能選擇其中的 1 組進行控制。



■ 設定資料

設定
LSP
PID
SP 組選擇

■ 特 長

可對各 SP 組指定 PID 常數的組。選擇 SP 組後，可按該 SP 組中設定的 PID 組對應的 PID 常數進行控制。多個 SP 組使用共通的 PID 常數的場合，請指定同一 PID 組。

■ 例 LSP2 組使用多路 SP

以下是回路 1 使用 2 組 SP、2 個 LSP 及 2 組 PID 常數的使用例。

- ① 多路 SP 設定為 2 組 SP。
設定庫的設定按下表進行。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	設定	SP 使用組數	2	簡單 標準 多功能

- ② 在 SP 組中設定資料。
LSP 庫按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
SP	LSP	(回路 1) LSP1	100.0	簡單 標準 多功能
		(回路 1) PID 組指定 1(LSP 用)	1	
		(回路 1) LSP2	200.0	
		(回路 1) PID 組指定 2(LSP 用)	2	

③ 在PID組中設定資料。

PID庫按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
PID	PID	(回路1)比例帶1	5.0	簡單 標準 多功能
		(回路1)積分時間1	120	
		(回路1)微分時間1	30	
		(回路1)操作量下限1	0.0	
		(回路1)操作量上限1	100.0	
		(省略)		
		(回路1)比例帶2	5.0	
		(回路1)積分時間2	100	
		(回路1)微分時間2	25	
		(回路1)操作量下限2	0.0	
		(回路1)操作量上限2	100.0	
		(以下省略)		

④ 選擇SP組。

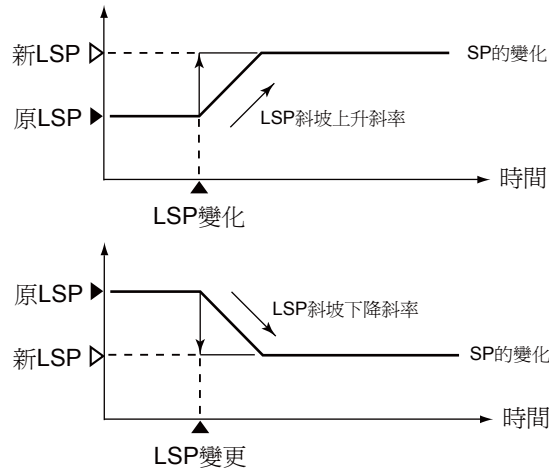
請在SP組選擇庫中選擇SP組。

選擇SP2組時，請按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
SP	SP組選擇	(回路1)SP組選擇	2:選擇SP2組	簡單 標準 多功能

6 - 5 LSP 按一定斜率變更

變更 LSP 的設定值時或變更 SP 組選擇時，可使 SP 按一定的斜率變化。



■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
SP	SP 組態	SP 斜坡單位	0：無小數點/s 1：無小數點/min 2：無小數點/h 3：0.1/s 4：0.1/min 5：0.1/h 6：0.01/s 7：0.01/min 8：0.01/h 9：0.001/s 10：0.001/min 11：0.001/h	標準 多功能
		LSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U：無斜率 1～32000U(小數點位置由 SP 斜坡單位決定)	
		LSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U：無斜率 1～32000U(小數點位置由 SP 斜坡單位決定)	
		LSP 用 PV 啓動	0：PV 啓動許可 1：PV 啓動禁止	

■ 斜坡開始的條件

- 變更了 LSP 值時
- 變更了 SP 組時
- 模式從 RSP → LSP 變更時

■ 以 PV 作為起點的斜坡開始的條件

下述場合，以此時的 PV 作為起點替代原始的 SP，開始斜坡變化。

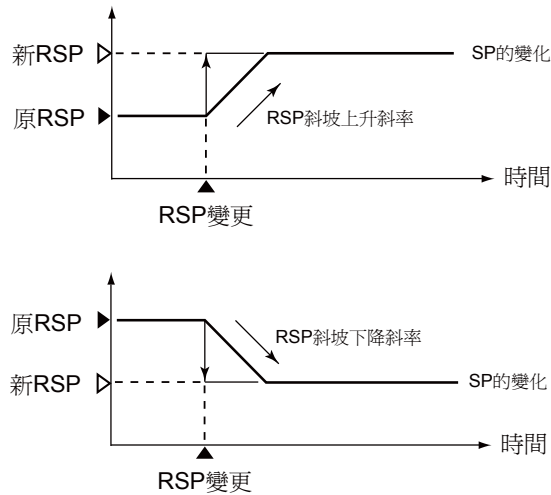
- 電源投入時
- 模式從 MANUAL → AUTO 變更時
- 模式從 READY → RUN 變更時
- 變更設定庫的「回路種類」項目時

❗ 使用上的注意事項

- 本機在以下的狀態時，將不啓動斜坡動作。
同時，斜坡動作中處於以下的狀態時，將中止斜坡動作。
 - MANUAL 模式
 - READY 模式
 - 從內部接點輸入禁止斜坡動作
- 本機為以下的狀態時，以 PV 作起點的斜坡動作不會開始。
 - PV 輸入發生異常時
 - LSP 用 PV 啓動為 1(PV 啓動禁止)時

6 - 6 RSP 按一定斜率變更

RSP 有變化時，可使 SP 按一定的斜率變化。



■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
SP	SP 組態	SP 斜坡單位	0：無小數點/s 1：無小數點/min 2：無小數點/h 3：0.1/s 4：0.1/min 5：0.1/h 6：0.01/s 7：0.01/min 8：0.01/h 9：0.001/s 10：0.001/min 11：0.001/h	標準 多功能
		RSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U：無斜率 1～32000U(小數點位置由 SP 斜坡單位決定)	
		RSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U：無斜率 1～32000U(小數點位置由 SP 斜坡單位決定)	
		RSP 用 PV 啟動	0：PV 啟動許可 1：PV 啟動禁止	

■ 斜坡開始的條件

- RSP 值有變化時
- 模式從 LSP → RSP 變更時

■ 以 PV 作起點的斜坡開始的條件

下述場合，以此時的 PV 作為起點替代原始的 SP，開始斜坡變化。

- 電源投入時
- 模式從 MANUAL → AUTO 變更時
- 模式從 READY → RUN 變更時
- 變更設定庫的「回路種類」項目時

❗ 使用上的注意事項

- 本機在以下狀態時，斜坡動作不會開始。
同時，斜坡動作中處於以下的狀態時，將中止斜坡動作。
 - MANUAL 模式
 - READY 模式
 - 從內部接點輸入禁止斜坡動作
- 本機在以下的狀態時，以 PV 作起點的斜坡動作不會開始。
 - 輸入發生異常時
 - RSP 用 PV 啟動為 1(PV 啟動禁止)時

6 - 7 CT (電流互感器) 輸入

帶電流互感器輸入(CT輸入)的型號的場合，根據CT輸入可進行加熱器及操作端的狀態的檢測、電流測量等。

- ① 時間比例輸出的加熱器斷線檢測、過電流檢測、短路檢測
- ② 真有效值方式的電流測量(可設定周期)
在CT動作中設定使用①和②中的哪一個。

根據CT動作的CT輸入的電流值如下。

- 通常電流測量(鉗形表模式)的場合
 - 輸出ON時電流：在通常電流測量周期中設定的周期內，採用真有效值方式(※)測定電流值。
 - 輸出OFF時電流：通常為- 1.0。
 - 時間比例電流：通常為- 1.0。
 ※ 也稱為 True RMS (Root Mean Square)，可正確測量出可控矜的扭曲的波形。
- 加熱器斷線檢測的場合
 - 輸出ON時電流：時間比例輸出為ON時的電流值，用於加熱器斷線檢測、過電流檢測。
 - 輸出OFF時電流：時間比例輸出為OFF時的電流值，用於短路檢測。
 - 時間比例電流：在時間比例周期設定的周期內，將電流值設定為有效值。

■ 電流值的可測量範圍及監視資料範圍

根據「CT匝數」及「電線穿過次數」，測量電流範圍及監視資料範圍有變化。測量電流範圍及監視資料範圍如下表。

超過了監視資料範圍上限的場合，電流值將被限制在監視資料範圍上限、發生CT輸入異常(AL25 ~ AL28)。

警報代碼請參閱

👉 第 14 章 故障時的對應。

匝數 穿過次數	100匝	400匝	800匝	1600匝	4000匝
1次	0.1 ~ 6.2A (0.0 ~ 6.8A)	0.2 ~ 25.0A (0.0 ~ 27.5A)	0.4 ~ 50.0A (0.0 ~ 55.0A)	0.8 ~ 100.0A (0.0 ~ 110.0A)	2.0 ~ 250.0A (0.0 ~ 275.0A)
2次	0.1 ~ 3.1A (0.0 ~ 3.4A)	0.1 ~ 12.5A (0.0 ~ 13.7A)	0.2 ~ 25.0A (0.0 ~ 27.5A)	0.4 ~ 50.0A (0.0 ~ 55.0A)	1.0 ~ 125.0A (0.0 ~ 137.5A)
6次	0.1 ~ 1.0A (0.0 ~ 1.1A)	0.1 ~ 4.1A (0.0 ~ 4.5A)	0.1 ~ 8.3A (0.0 ~ 9.1A)	0.2 ~ 16.6A (0.0 ~ 18.3A)	0.4 ~ 41.6A (0.0 ~ 45.8A)

上段：測量電流範圍

下段：(監視資料範圍)

📖 參考

- 測量電流範圍及監視資料範圍如下式。但本機內部的計算值有0.1A以內的誤差。
 測量電流範圍下限(A) = CT匝數 ÷ (2000 × CT電力線穿過次數)
 測量電流範圍下限(A) = CT匝數 ÷ (16 × CT電力線穿過次數)
 監視資料範圍下限(A) = 0.0
 監視資料範圍上限(A) = CT匝數 ÷ (16 × CT電力線穿過次數) × 1.1

❗ 使用上的注意事項

- 根據使用的 CT 的匝數及電力線穿過次數，請勿測量超過下表的允許最大電流。超過的場合，有可能產生故障。

穿過次數 \ 匝數	100 匝	400 匝	800 匝	1600 匝	4000 匝
1 次	7.5A (10A)	30A (42A)	60A (85A)	120A (170A)	300A (420A)
2 次	3.7A (5.3A)	15A (21A)	3.7A (5.3A)	60A (85A)	150A (210A)
6 次	1.2A (1.7A)	5.0A (7.0A)	0A (14A)	20A (28A)	50A (70A)

上段：rms

下段：(峰值電流波高值)

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
輸入輸出	CT 輸入	CT 動作	0: 通常電流測量(鉗形表模式) 1: OUT1 的加熱器斷線檢測 2: OUT2 的加熱器斷線檢測 3: OUT3 的加熱器斷線檢測 4: OUT4 的加熱器斷線檢測	簡單 標準 多功能
		CT 測量等待時間	30 ~ 300ms	
		CT 匝數	100 ~ 4000 匝	標準 多功能
		CT 電線穿過次數	1 ~ 6 次	
		加熱器斷線檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	
		過電流檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	
		短路檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	
		回差	0.0 ~ 350.0A	
		延時時間	0.0 ~ 3200.0s	
		未測量恢復條件	1024 ~ 2047(標準位元編號)	
		通常電流測量周期	0.1 ~ 3200.0s	

■ 監視用資料項目

目錄名	庫名	項目名
監視關聯	監視(CT)	輸出 ON 時電流
	監視(CT)	輸出 OFF 時電流
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	時間比例電流
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	加熱器斷線檢測
	標準位元(1024 ~ 1151)	過電流檢測
	標準位元(1024 ~ 1151)	短路檢測

📖 參考

- 「加熱器斷線檢測」、「過電流檢測」、「短路檢測」的 ON (檢測狀態) 在變為未計測狀態前將保持。

關於未測量狀態，請參閱

👉 ■ 未測量恢復條件 (6-23 頁)。

■ CT動作

● 0：通常電流測量(鉗形表模式)の場合

使用「過電流檢測」可檢測電流的上限異常，使用「加熱器斷線檢測」可檢測電流的下限異常。

按「通常電流測量周期」中設定的周期測量電流，更新「輸出ON時電流」。此時的「輸出OFF時電流」和「時間比例電流」的值為 - 1.0(未測量狀態)。

● 1～4：OUT端子的加熱器斷線檢測の場合

使用「輸出ON時電流」可進行「加熱器斷線檢測」和「過電流檢測」，使用「輸出OFF時電流」可檢測短路。

每 100ms 周期與指定的 OUT 端子輸出的 ON/OFF 狀態同步，更新「輸出ON時電流」和「輸出OFF時電流」。另外，把「輸出ON時電流」按照「時間比例周期」中設定的時間轉換成電流有效值，作為「時間比例電流」進行更新。

📖 參考

- 根據「CT動作」設定，可檢測的異常及可測量的電流如下表。

CT動作	項目名	可測量的電流	可檢測的異常
0：通常電流測量(鉗形表模式)	輸出ON時電流	本機的晶體管輸出的真有效值(True RMS)電流	電流上限異常 電流下限異常
1～4：OUT端子的 加熱器斷線 檢測	輸出ON時電流	本機的晶體管輸出ON時的電流	加熱器斷線 過電流
	輸出OFF時電流	本機的晶體管輸出OFF時的電流	短路
	時間比例電流	本機的晶體管輸出的電流有效值	

- 通過以下計算式算出「時間比例電流」。

時間比例電流值 = 輸出ON時電流 × $\sqrt{\text{時間比例輸出ON的時間} \div \text{時間比例周期}}$

本功能在ROM版本3.00 [1_0_3] 之後可利用。

❗ 使用上的注意事項

- 「CT動作」設定為「1～4：OUT端子的加熱器斷線檢測」の場合，S21(加熱器功率抑制控制)使用的OUT端子的「時間比例電流」不能測量。

- 測量時間比例電流的場合，請設定「時間比例動作種類」為「1：操作端壽命重視」。詳見

👉 ■ 設定時間比例輸出 (4-17頁)。

■ CT 測量等待時間

「CT 動作」為「1 ~ 4：OUT 端子的加熱器斷線檢測」的場合，可設定從輸出 ON/OFF 的變化起到開始電流值測量為止的時間。監視的輸出的 ON/OFF 發生變化起，經過測量等待時間後，開始電流值的測量。

■ CT 匝數

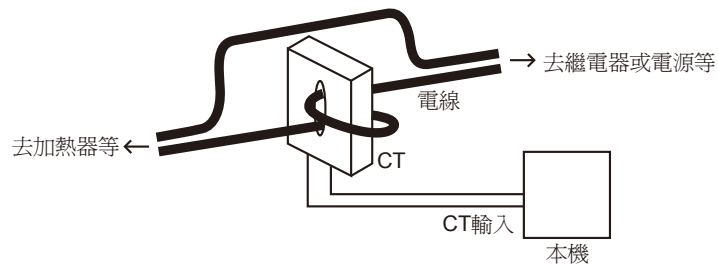
請在 CT 匝數項目中，設定與本機連接的 CT 的匝數。

❗ 使用上的注意事項

- 請通過所使用的電流互感器的規格書確認匝數。

■ CT 電線穿過次數

請在 CT 電線穿過次數項目中，設定電線穿過 CT 孔的次數。例如，下圖所示電線穿過 CT 的孔 2 次的場合，設定為「2」。



■ 加熱器斷線檢測電流值

輸出 ON 時的電流值小於等於設定值的場合，則檢測為加熱器斷線。設定為 0.0 的場合，檢測功能將停止。

📖 參考

- CT 動作設定為「0：通常電流測量（鉗形表模式）」的場合，可以把加熱器斷線檢測電流值設定作為下限，檢測電流下限值異常。
- 請把設定值大致設在正常時與斷線時的中間點。另外，請把設定值與正常時的值之差設為測量電流範圍的 5%FS 以上。

關於測量電流範圍請參閱


👉 ■ 電流值的測量電流範圍及監視資料範圍（6-18 頁）。

$$\text{設定值} = \frac{\text{正常時的電流值} + \text{斷線時的電流值}}{2}$$

■ 過電流檢測電流值

輸出ON時的電流值大於等於設定值的場合，則檢測為過電流。
設定為0.0的場合，檢測功能將停止。

參考


- CT動作設定為「0：通常電流測量(鉗形表模式)」的場合，通過此項設定可以檢測電流電流上限值異常。
- 請把設定值大致設在正常時與斷線時的中間點。另外，請把設定值與正常時的值之差設為測量電流範圍的5%FS以上。
關於測量電流範圍請參閱
 ■ 電流值的測量電流範圍及監視資料範圍 (6-18頁)。

$$\text{設定值} = \frac{\text{過電流的電流值} + \text{正常時的電流值}}{2}$$

■ 短路檢測電流值

輸出OFF時的電流值大於等於設定值的場合，則檢測為短路。
設定為0.0的場合，檢測功能將停止。

參考

- CT動作設定為「0：通常電流測量(鉗形表模式)」的場合，短路檢測電流值的設定無效。
- 請把設定值大致設在正常時與斷線時的中間點。另外，請把設定值與正常時的值之差設為測量電流範圍的5%FS以上。
關於測量電流範圍請參閱
 ■ 電流值的測量電流範圍及監視資料範圍 (6-18頁)。

$$\text{設定值} = \frac{\text{短路時的電流值} + \text{正常時的電流值}}{2}$$

■ 回差

設定加熱器斷線檢測、過電流檢測、操作端短路檢測共通的回差。

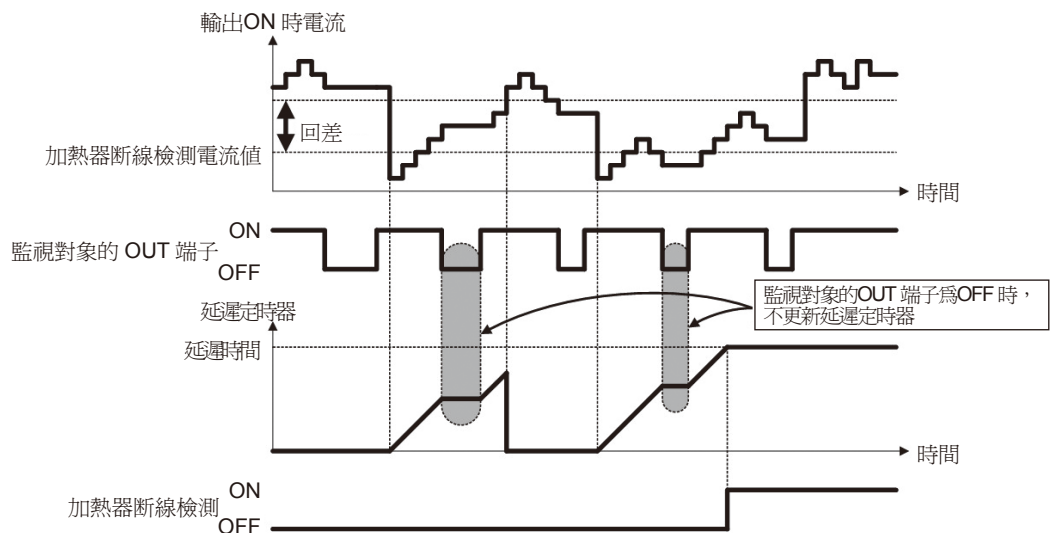
■ 延遲時間

設定加熱器斷線檢測、過電流檢測、操作端短路檢測共通的ON延遲時間。
延遲定時器按下表的條件啟動/重置。

檢測種類	啟動條件	重置條件
加熱器斷線檢測	輸出ON時電流 ≤ 加熱器斷線檢測電流值	輸出ON時電流 > 加熱器斷線檢測電流值 + 回差
過電流檢測	輸出ON時電流 ≥ 過電流檢測電流值	輸出ON時電流 < 過電流檢測電流值 - 回差
短路檢測	輸出OFF時電流 ≥ 短路檢測電流值	輸出OFF時電流 < 過電流檢出電流值 - 回差

📖 參考

- 「加熱器斷線檢測」、「過電流檢測」、「短路檢測」為 ON (檢測狀態) 的場合，即使滿足延遲定時器的重置條件，則也將保持 ON (檢測狀態)。要置為 OFF (解除狀態) 的場合，請置為未測量狀態。
- CT 動作為「0：通常電流測量 (鉗形表模式)」的場合，延遲定時器通常按每 1ms 更新。
- CT 動作為「1 ~ 4：OUT 端子的加熱器斷線檢測」的場合，延遲定時器根據監視對象的 OUT 端子的 ON/OFF、按每 1ms 進行更新。
 加熱器斷線檢測的場合，由於是監視輸出 ON 時的電流，所以僅在監視對象的 OUT 端子的輸出為 ON 期間才更新延遲定時器。
 過電流檢測的場合，由於也是監視輸出 ON 時電流，所以僅在監視對象的 OUT 端子的輸出為 ON 期間才更新延遲定時器。
 短路檢測的場合，由於是監視輸出 OFF 時的電流，所以僅在監視對象的 OUT 端子的輸出為 OFF 期間才更新延遲定時器。
 例如，加熱器斷線檢測的場合，動作如下圖。



■ 未測量恢復條件

設定用於判斷 CT 值恢復為未測量狀態的標準位元編號。

在「要解除斷線檢測後雖然控制已經停止但仍繼續斷線檢測的狀態」的場合使用。

📖 參考

- 「未測量恢復條件」是把斷線警報、過電流警報、短路警報置為 OFF (解除)、在檢測到新的 CT 值之前不進行警報判斷狀態的條件。
- 未測量恢復條件中指定的標準位元編號的值为 ON 的場合，則總處於未測量狀態。
- 在變為「未測量狀態」前，「加熱器斷線檢測」、「過電流檢測」、「短路檢測」的 ON (檢測狀態) 將保持。即使解除了裝置的異常狀態，也不會變為 OFF (解除狀態)。
 要把「加熱器斷線檢測」、「過電流檢測」、「短路檢測」置為 OFF (解除狀態) 時，請在未發生「加熱器斷線檢測」、「過電流檢測」、「短路檢測」的條件下，把「未測量恢復條件」中設定的標準位元置為 ON。

例如，回路 1 為 READY 狀態的場合，要把 CT1 置為未測量狀態時，可把「未測量恢復條件」設定為「1568(回路 1 的 RUN/READY 狀態)」。這樣，當變為 READY 狀態時，「加熱器斷線檢測」、「過電流檢測」、「短路檢測」為 ON (檢出狀態)的場合，則為 OFF(解除狀態)。

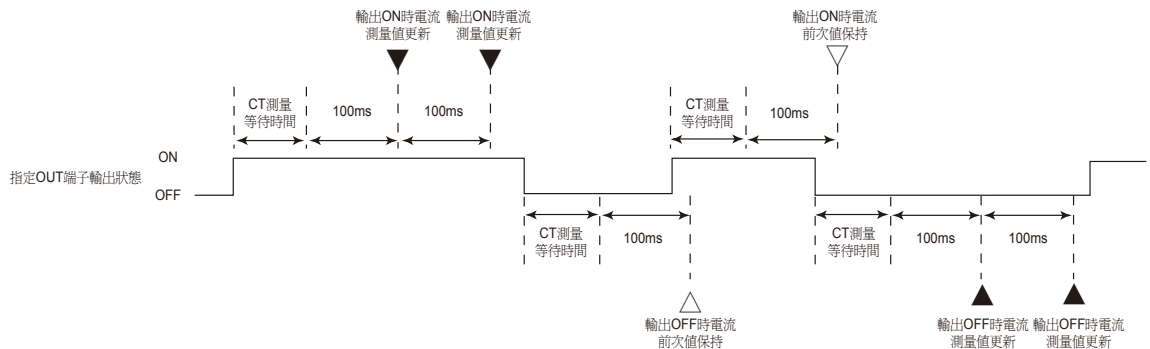
目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
輸入輸出	CT 輸入	未測量恢復條件	1568(回路 1 的 RUN/READY 狀態)	多功能

❗ 使用上的注意事項

- 加熱器斷線檢測、過電流檢測、短路檢測的 ON/OFF 狀態被反映到標準位元上。請參閱
 ➡ ■ 標準位元編號一覽 (附-12頁)。
- 型號的輸出類型為「C:類比電流輸出」或「D:類比電壓輸出」時，該輸出端子(回路)上設置為 CT 的場合，不可把「CT 動作」設定為「1~4:加熱器斷線檢測」進行加熱器斷線檢測或短路檢測。請把「加熱器斷線檢測電流值」及「短路檢測電流值」設定為 0.0 後使用。
- 變更了「CT 動作」設定的場合，在「輸出 ON 時電流」或「輸出 OFF 時電流」被更新前，將保持切換前的值及警報狀態。要解除該保持狀態，請置為未測量狀態。
- 加熱器斷線檢測、過電流檢測、短路檢測只可在相同模組內進行。

■ CT 值的更新時間

「CT 動作」設定為「1 ~ 4 : OUT 端子的加熱器斷線檢測」的場合，輸出 ON 時電流及輸出 OFF 時電流按以下內容更新。



OUT 端子的 ON / OFF 的輸出狀態持續時間大於等於「100ms + CT 測量等待時間」時，將進行「輸出 ON 時電流」/「輸出 OFF 時電流」的更新。OUT 端子的 ON / OFF 輸出狀態持續時間小於等於「100ms + CT 測量等待時間」時，將不進行「輸出 ON 時電流」/「輸出 OFF 時電流」的更新而保持前次的值。

📖 參考

- CT 動作為「1 ~ 4 : OUT 端子的加熱器斷線檢測」的場合，READY 模式時或降溫動作時，當控制輸出變為 0.0% 時，則不滿足測量值的更新條件。這種場合，輸出 ON 時的電流將保持前次值。

■ 通常電流測量周期

CT 動作設定為「0:通常電流測量(鉗形表模式)」の場合，測量周期以**0.1s**(**100ms**)為單位進行設定。

! 使用上的注意事項

- CT動作設定為「0:通常電流測量(鉗形表模式)」以外的場合，測量周期固定為**100ms**，本項設定被忽略。

■ 檢測到電流上下限異常時

檢測電流上下限異常時請進行以下設定。

- 設定「CT動作」為「0:通常電流測量(鉗形表模式)」。
- 設定「CT匝數」。
- 設定「CT電線穿過次數」。
- 把電流的上限值設定到「過電流檢測電流值」內。如果設定為**0.0**，則不檢測上限異常。
- 把電流的下限值設定到「短路檢測電流值」內。如果設定為**0.0**，則不檢測下限異常。

檢測到電流上限異常時過電流警報為**ON**(檢測狀態)，檢測到電流下限異常時短路警報為**ON**(檢測狀態)。

■ 檢測到加熱器斷線時

當「輸出ON時電流」值小於等於設定的值時，可檢測加熱器斷線。

檢測加熱器斷線時請進行以下設定。

- 設定「CT動作」為「1~4:OUT端子的加熱器斷線檢測」(1~4表示晶體管輸出ch)。
- 設定「CT匝數」。
- 設定「CT電線穿過次數」。
- 設定判斷加熱器斷線的電流的極限值到「加熱器斷線檢測電流值」內。如果設定為**0.0**，則不檢測加熱器斷線。

當檢測到加熱器斷線時，加熱器斷線警報為**ON**(檢測狀態)。

■ 檢測到過電流時

可通過「輸出ON時電流」值大於等於設定的值，檢測過電流。

檢測過電流時請進行以下設定。

- 設定「CT動作」為「1~4:OUT端子的加熱器斷線檢測」(1~4表示晶體管輸出ch)。
- 設定「CT匝數」。
- 設定「CT電線穿過次數」。
- 設定判定過電流的極限值到「過電流檢測電流值」內。如果設定為**0.0**，則不檢測過電流。

當檢測到過電流時，過電流警報為**ON**(檢測狀態)。

■ 檢測到短路時

當「輸出OFF時電流」值大於等於設定的值時，可檢測短路。

檢測短路時請進行以下設定。

- 設定「CT動作」為「1 ~ 4 : OUT 端子的加熱器斷線檢測」(1 ~ 4 表示晶體管輸出ch)。
- 設定「CT匝數」。
- 設定「CT電線穿過次數」。
- 設定判定短路的電流的極限值到「短路檢測電流值」內。如果設定為0.0，則不檢測短路。

當檢測到短路時，短路警報為ON(檢測狀態)。

■ 檢測可控矽電力整流器的2次側電流時

檢測可控矽電力整流器的2次側電流時請進行以下設定。

- 設定「CT動作」為「0 : 通常電流測量」。
- 設定「CT匝數」。
- 設定「CT電線穿過次數」。
- 設定「通常電流測量周期」。根據這裏指定的周期更新電流值。

如果監視「輸出ON時電流」，可檢測真有效值方式的電流值。

■ 檢測使用了SSR的時間比例輸出(本機的輸出)的電流值時

檢測使用了SSR的時間比例輸出(本機的輸出)的電流值時請進行以下設定。

- 設定「CT動作」為「1 ~ 4 : OUT 端子的加熱器斷線檢測」(1 ~ 4 表示晶體管輸出ch)。
- 設定「CT匝數」。
- 設定「CT電線穿過次數」。

如果監視「輸出ON時電流」，可檢測輸出ON時電流值。

如果監視「時間比例電流」，可檢測時間比例電流值。

■ 檢測使用了SSR的時間比例輸出(本機以外的輸出)的電流值時

檢測使用了SSR的時間比例輸出(本機以外的輸出)的電流值時請進行以下設定。

- 設定「CT動作」為「0 : 通常電流測量」。
- 設定「CT匝數」。
- 設定「CT電線穿過次數」。
- 設定「通常電流測量周期」。根據這裏指定的周期更新電流值。

如果監視「輸出ON時電流」，可檢測真有效值方式的電流值。

❗ 使用上的注意事項

- 請把「通常電流測量周期」設定為輸出要檢測電流的本機以外的時間比例周期。

第 7 章 根據需要使用的功能的設定

7 - 1 控制算法塊

! 使用上的注意事項

- NX-D15 不對應「2:PID-B(PV 微分型)」

根據使用目的，選擇適當的控制算法塊，可實現最佳控制。
(ROM 版本 2.00 [1_0_1] 以後)

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制(基本設定)	控制算法塊	0: PID-A(偏差微分型) 2: PID-B(PV 微分型)	標準 多功能

- PID-A(偏差微分型)是對偏差進行微分動作，當 PV、SP 之一有變化時施加微分動作。
- PID-B(PV 微分型)是對 PV 進行微分動作，SP 變化時不起作用。

7 - 2 PV 異常時的操作量

在 RUN 模式且 AUTO 模式下，當 PV 輸入上下限異常發生時，可把 PID 演算的操作量 (MV) 置為任意的固定值。

■ 設定資料

回路輸出(操作量)

■ 例

回路 1 的 PV 中發生 PV 上限異常或下限異常時，把 PID 演算的操作量 (MV) 設定為 10% 的例。

- ① 設定 PV 異常時的操作量選擇。
回路輸出(操作量)庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路輸出(操作量)	(回路 1)PV 異常時操作量選擇	1: 輸出 PV 異常時的操作量	簡單 標準 多功能

- ② 設定 PV 異常時的操作量。
回路輸出(操作量)庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路輸出(操作量)	(回路 1)PV 異常時操作量	10.0	簡單 標準 多功能

7 - 3 操作量變化限幅

! 使用上的注意事項

- 本功能不對應NX-D15。

通過設定每 1s 的操作量變化的值(%), 可限制操作量(MV)的變化。

■ 設定資料

回路控制(擴展設定)

■ 例

對回路 1 的操作量(MV), 當操作量變化上升時, 變化率限幅為 10% 的例。

- ① 設定操作量上升變化限幅。
回路控制(擴展設定)庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制(擴展設定)	(回路 1) 操作量上升變化限幅	10.00	簡單 標準 多功能

- ② 設定操作量下降變化限幅。
回路控制(擴展設定)庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制(擴展設定)	(回路 1) 操作量下降變化限幅	0.00	簡單 標準 多功能

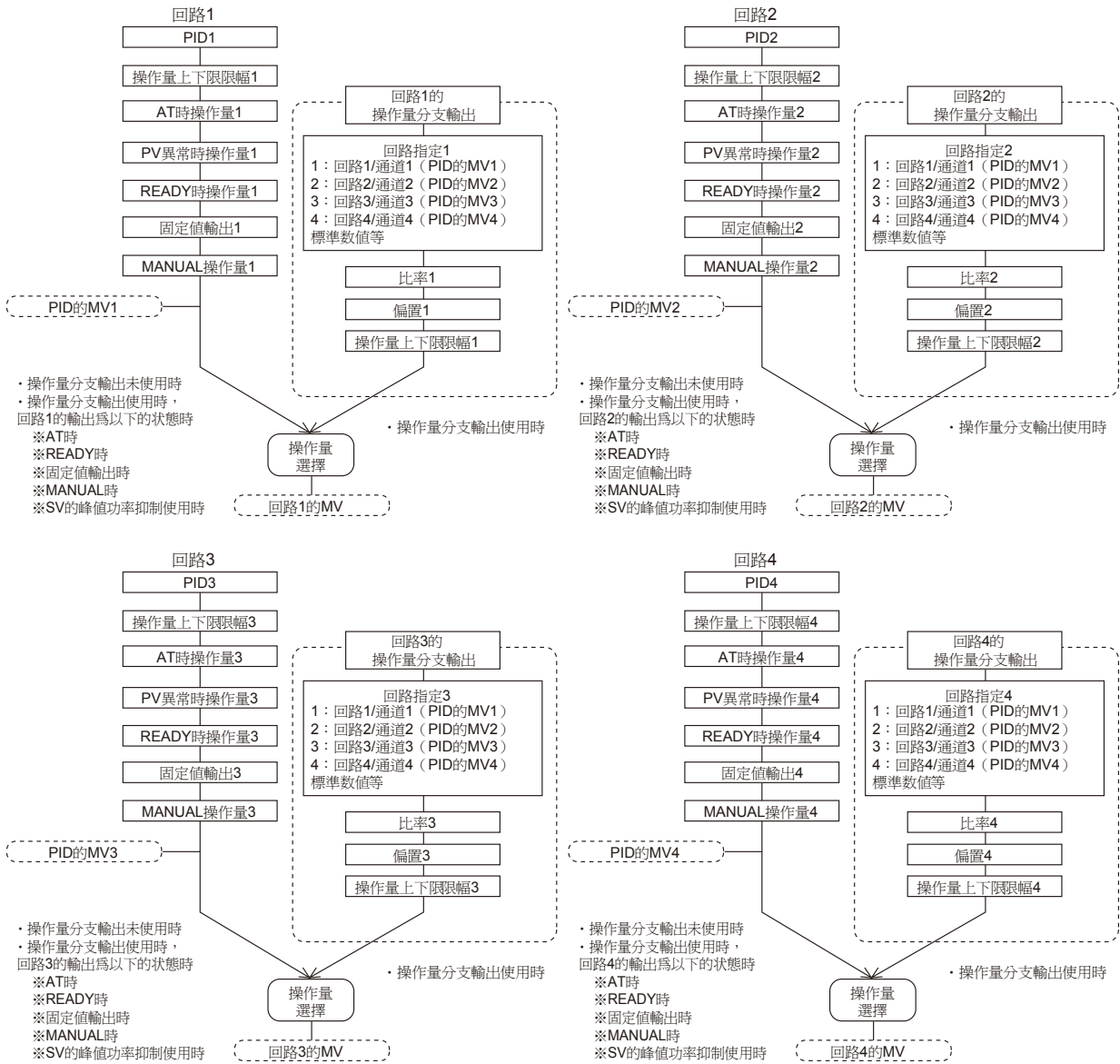
! 使用上的注意事項

- 不使用變化率限幅的場合請設定為 0.0。

7 - 4 操作量分支輸出

是通過對任意回路的PID操作量(MV)施加比率或偏置演算、把輸出進行分支，可向多個回路輸出的功能。

各回路的回路模式關係圖

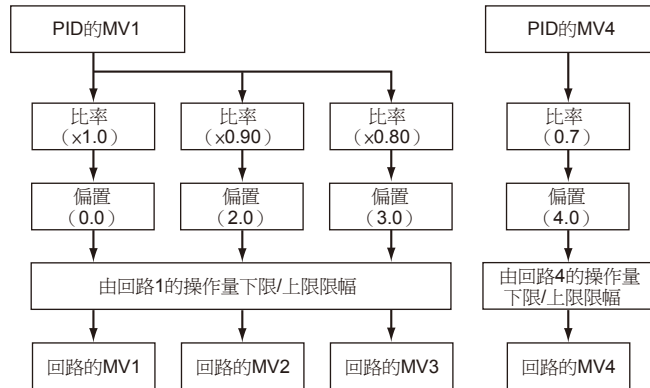


■ 設定資料

操作量分支輸出

■ 例

下例是把回路 1 ~ 3 的使用了 PID 的 MV1 的比率置為 1.0、0.9、0.8，偏置置為 0.0、2.0、3.0，把回路 4 的使用了 PID 的 MV4 的比率置為 0.7、偏置置為 4.0 的獨立使用例。



① 設定 MV1。

操作量分支輸出庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
功能	操作量分支輸出	(操作量分支輸出1)回路指定	1:回路1/通道1	多功能
		(操作量分支輸出1)比率	1.00	
		(操作量分支輸出1)偏置	0.00	

② 設定 MV2。

操作量分支輸出庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
功能	操作量分支輸出	(操作量分支輸出2)回路指定	1:回路1/通道1	多功能
		(操作量分支輸出2)比率	0.90	
		(操作量分支輸出2)偏置	2.00	

③ 設定 MV3。

操作量分支輸出庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
功能	操作量分支輸出	(操作量分支輸出3)回路指定	1:回路1/通道1	多功能
		(操作量分支輸出3)比率	0.80	
		(操作量分支輸出3)偏置	3.00	

④ 設定 MV4。

操作量分支輸出庫的設定如下。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
功能	操作量分支輸出	(操作量分支輸出3)回路指定	4:回路4/通道4	多功能
		(操作量分支輸出3)比率	0.70	
		(操作量分支輸出3)偏置	4.00	

(例 1) 全回路都為 RUN

	回路 1	回路 2	回路 3	回路 4
AT	停止中	停止中	停止中	停止中
RUN/READY	RUN	RUN	RUN	RUN
固定值輸出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	AUTO	AUTO
PID 的 MV	50.0%	未使用	未使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	47.0%	43.0%	60.0%

備註 $50.0(\text{PID 的 MV1}) \times 1.0 + 0.0^{*1}$ $50.0(\text{PID 的 MV1}) \times 0.9 + 2.0^{*1}$ $50.0(\text{PID 的 MV1}) \times 0.8 + 3.0^{*1}$ $80.0(\text{PID 的 MV4}) \times 0.7 + 4.0$

*1 回路 1 的操作量中輸出經過比率、偏置演算后的操作量。

(例 2) 回路 2 為 READY 的場合

	回路 1	回路 2	回路 3	回路 4
AT	停止中	停止中	停止中	停止中
RUN/READY	RUN	READY	RUN	RUN
固定值輸出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	AUTO	AUTO
PID 的 MV	50.0%	未使用	未使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	20.0%	43.0%	60.0%

備註 $\text{PID 的 MV1} \times 1.0 + 0.0^{*1}$ 回路 1 的 READY 時操作量為 20.0% 的場合。輸出自己回路的操作量。 $50.0(\text{PID 的 MV1}) \times 0.8 + 3.0^{*1}$ $80.0(\text{PID 的 MV4}) \times 0.7 + 4.0$

*1 回路 1 的操作量中輸出經過比率、偏置演算后的操作量。

(例 3) 回路 3 為 READY 且 MANUAL 的場合 (MANUAL 時的操作量比 READY 優先)。

	回路 1	回路 2	回路 3	回路 4
AT	停止中	停止中	停止中	停止中
RUN/READY	RUN	RUN	READY	RUN
固定值輸出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	MANUAL	AUTO
PID 的 MV	50.0%	未使用	未使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	47.0%	30.0%	60.0%

備註 $\text{PID 的 MV1} \times 1.0 + 0.0^{*1}$ $(\text{PID 的 MV1}) \times 0.9 + 2.0^{*1}$ 回路 3 手動時的操作量為 30.0% 的場合。輸出自己回路的手動操作量。 $80.0(\text{PID 的 MV4}) \times 0.7 + 4.0$


*1 回路 1 的操作量中輸出經過比率、偏置演算后的操作量。

(例 4) 回路 1 為 READY 時，回路 1 的 READY 時操作量為 50.0% 的場合。

	回路 1	回路 2	回路 3	回路 4
AT	停止中	停止中	停止中	停止中
RUN/READY	READY	RUN	RUN	RUN
固定值輸出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	AUTO	AUTO
PID 的 MV	50.0	未使用	未使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	47.0%	43.0%	60.0%
備註	回路 1 的 READY 時操作量為 50.0% 的場合，輸出自己回路的 READY 時的操作量	$50.0(\text{PID 的 MV1}) \times 0.9 + 2.0^{*1}$	$50.0(\text{PID 的 MV1}) \times 0.8 + 3.0^{*1}$	$80.0(\text{PID 的 MV4}) \times 0.7 + 4.0$

*1 回路 1 的操作量輸出經過比率、偏置演算后的操作量。

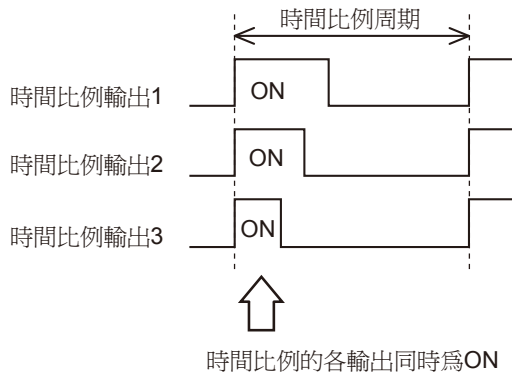
❗ 使用上的注意事項

- 對由回路編號/標準數值指定所設定的回路，比率/偏置對 PV 異常時操作量、手動操作量、READY 時操作量、AT 輸出不起作用。
- 無效回路的分支輸出 MV 為 0.0%。
請把使用的分支輸出 MV 的回路置為有效。(設定的回路種類)
- 操作量分支輸出與加熱冷卻控制不能同時使用。
- 使用操作量分支輸出時必須設定回路種類。
請參閱  4-1 回路構成的設定 (4-1 頁)。

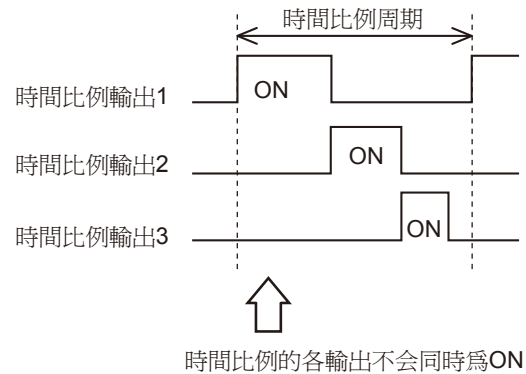
7 - 5 節能時間比例

使用節能時間比例功能，可避免把時間比例的各輸出同時置為 ON。

【不使用節能時間比例的動作例】



【使用節能時間比例的動作例】



最多 8 個 (OUT1 ~ 4、DO1 ~ 4) 時間比例輸出可編制在節能時間比例的組中。節能時間比例的組由一個主側及一個以上的輔側構成。使用節能時間比例時的動作例圖中，主側是時間比例輸出 1。

- 主側是在時間比例周期的開始處 ON。
- 當主側變為 OFF 後，第一個輔側變為 ON。
- 一個輔側變為 OFF 後，第二個輔側變為 ON。
- 以後的輔側的動作相同，即前一個輔側 OFF 後在變為 ON。

❗ 使用上的注意事項

- 請把組內的各輸出的時間比例周期設為相同值。
- 請把組內的各輸出的時間比例動作種類設為 1(操作端壽命重視型)。

■ 設定資料

節能時間比例

■ 主側/輔側選擇

主側/輔側選擇為「0:主側」的輸出，將在其組內的時間比例周期的最初產生輸出。

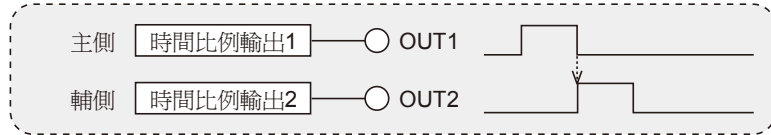
■ 時間比例輔側通道

指定該輸出的輔側(下一輸出通道)。

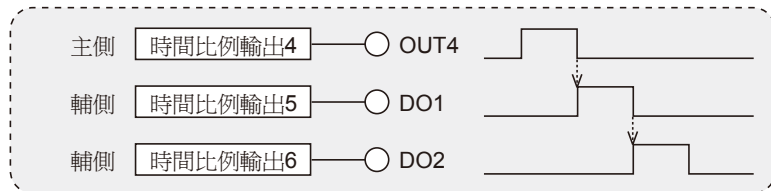
對組內作為最後的輔側輸出的設定，請把時間比例輔側通道設定為自身的輸出編號。

■ 例

製作 3 個節能時間比例的組。以下是把輸出 1 及輸出 2 分配到組 1 輸出 4 ~ 6 分配到組 2、輸出 7 及輸出 8 分配到組 3 的例。



	1	2
節能時間比例動作	1:使用	1:使用
節能延遲時間	10	10
主側/輔側選擇	0:主側	1:主側以外
時間比例輔側通道	2:時間比例2	2:時間比例2



	4	5	6
節能時間比例動作	1:使用	1:使用	1:使用
節能延遲時間	10	10	10
主側/輔側選擇	0:主側	1:主側以外	1:主側以外
時間比例輔側通道	5:時間比例5	6:時間比例6	6:時間比例6



	7	8
節能時間比例動作	1:使用	1:使用
節能延遲時間	10	10
主側/輔側選擇	0:主側	1:主側以外
時間比例輔側通道	8:時間比例8	8:時間比例8

📖 參考

- 對組內最後的輔側的輸出設定時，請把時間比例輔側通道設定在自己的輸出編號中。

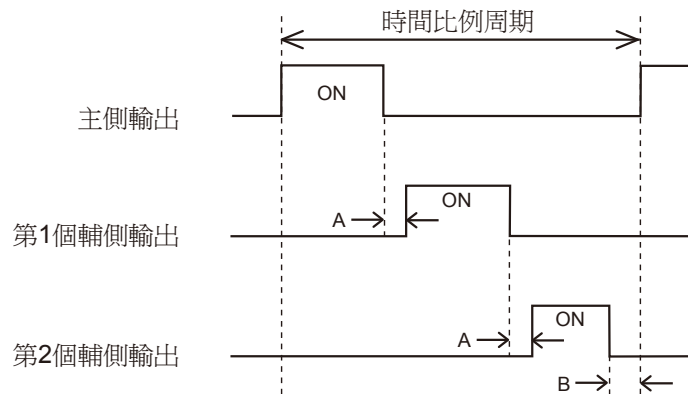
■ 節能延遲時間

在輔側輸出設定。

爲了使其它的輸出與執行器的 ON 不要重複，在前一個輸出變爲 OFF 並經過了節能延遲時間後才開始輸出。這是由於執行器的動作有延遲，避免與時間比例輸出的 ON 狀態重合的原因(下圖 A 的部分)。

另外，在時間比例周期的最後處進入節能延遲時間的 OFF。這是爲了避免與主側變爲 ON 時重合的原因。

(下圖 B 的部分)



! 使用上的注意事項

◎ 使用時請務必確認以下設定。

- 組內各輸出的時間比例周期請設定爲相同的值。
- 請務必設定爲「操作端壽命重視型」。
- 對作爲輔側的通道，請務必設定與執行器的延遲對應的節能延遲時間。

◎ 使用時的限制事項如下。

- 當作爲主側通道的輸出大，輔側通道的輸出時間不能進入時間比例周期內的場合，則在輔側時間比例輸出的時間比例周期的最後處，輸出被置爲 OFF，所以，控制演算結果有可能不會完全輸出。
- 即使在 MANUAL 時、READY 時、PV 上限異常及 PV 下限異常發生時，節能時間比例輸出結果將優先處理，所以，根據主側通道的操作量所設定的操作量有不能輸出的可能。
- 當 $PV = SP$ 穩定時，各通道的控制輸出與節能延遲時間的合計必須小於等於 100%，超過 100% 的場合，輔側的通道不能由設定值進行控制。
- 節能時間比例的使用與否，其控制性有很大差別。

7 - 6 位相偏移

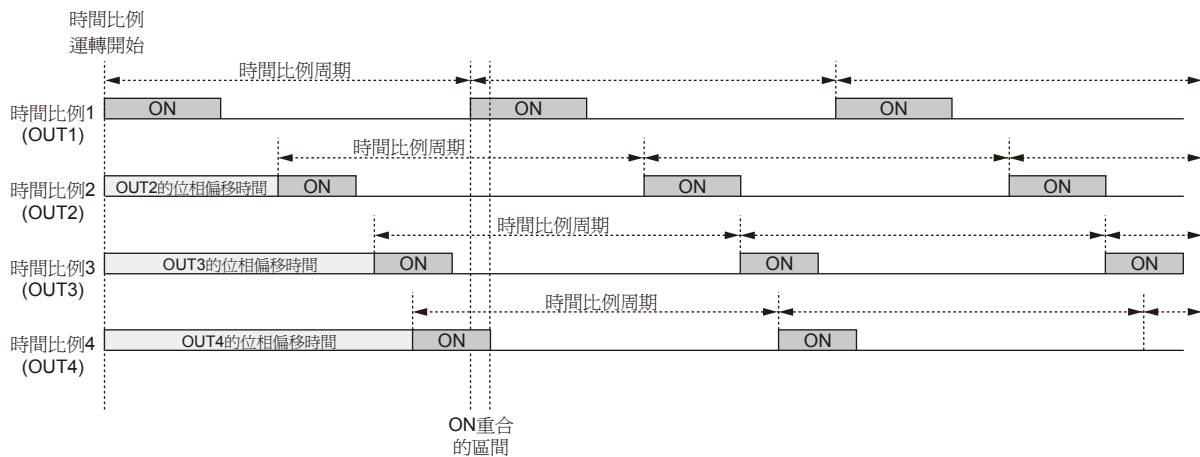
以下對 OUT/DO 輸出中的位相偏移參數進行說明。

可對時間比例輸出按各通道進行輸出位相偏移處理。

這樣可減小時間比例輸出同時置 ON 的可能性。

相對本來的時間比例周期的周期起始點，在本機器的時間比例周期的起始處僅按設定的時間進行偏移。這樣，僅偏移量的時間比例的 ON 時間不重合。

但隨著各時間比例輸出的 ON 時間變長，會發生重合。這種場合，通過對操作量上限進行限幅，可避免重合的發生，但由於限制了輸出，控制效果有變壞的情況。



❗ 使用上的注意事項

- 執行節能時間比例の場合，請把與主側及輔側有關係的時間比例通道的位相偏移設定為相同的值。否則，不能正常動作。
- 電源投入時及變更了時間比例的時間比例周期時，由於要與時間比例周期的開始處對齊，所以僅僅 1 個周期的輸出周期會變短。

7 - 7 折線近似功能

! 使用上的注意事項

- 本功能不對應NX-D15。

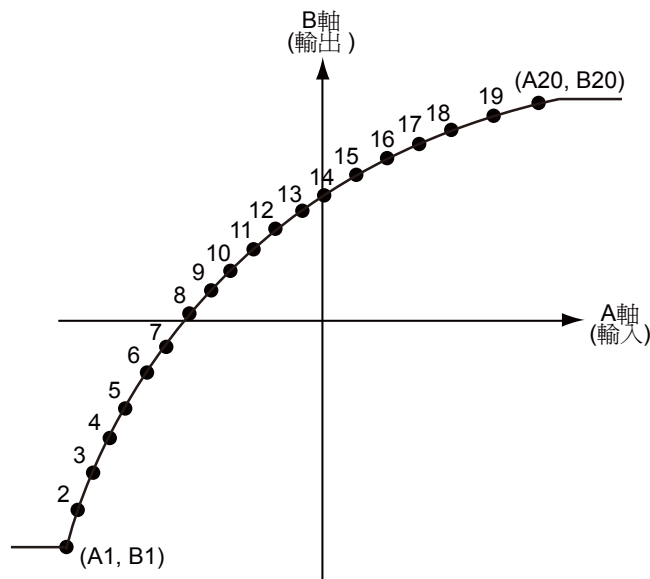
PV 輸入或輸出中可使用折線近似。折線有 8 組，1 組的折線中有 20 點的設定。(ROM 版本 2.00 [1_0_1] 以後)

有關各輸入輸出的演算功能塊，請參閱  附錄 ■ PV 輸入處理功能塊圖(附-3 頁)、 ■ 連續輸出處理功能塊圖(附-9 頁)、 ■ OUT/DO 輸出處理功能塊圖(附-10 頁)。

設定 A1 ~ A20 為折線近似的輸入值、設定 B1 ~ B20 為折線近似的輸出值，用圖形表示如下。

小於等於 A1 的輸入時，輸出固定為 B1。

大於等於 A20 的輸入時，輸出固定為 B20。



■ 輸出的折線近似

輸出中使用折線近似的場合，在 OUT/DO 輸出或連續輸出的折線表使用組中，請設定折線組的選擇由設定值執行或是由內部接點輸入執行。

■ 設定資料

PV 輸入
連續輸出
OUT/DO 輸出
折線表

■ 例

在 PV1 輸入中使用折線表 1 組的折線近似的例。
把 0.0 ~ 100.0 的輸入轉換成另外特性的 0.0 ~ 100.0。

- ① 在 PV 輸入中指定折線表的組。
PV 輸入的設定如下表。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
輸入輸出	PV 輸入	(PV1 輸入) 折線表組指定	1:1 組	標準 多功能

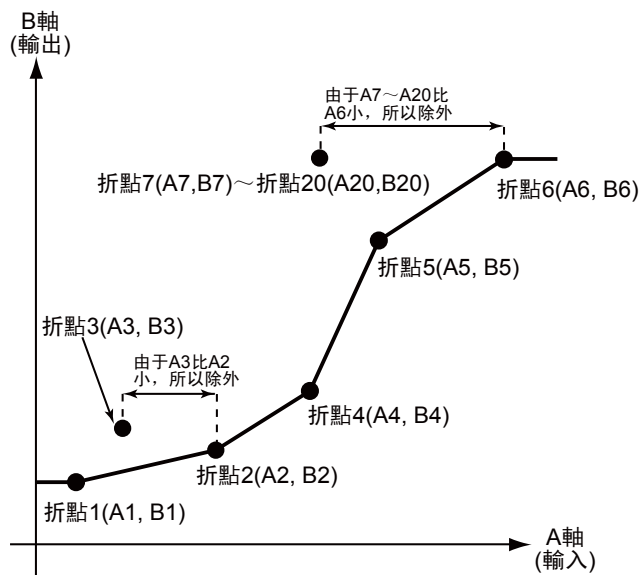
② 設定折線表。
折線表的設定如下表。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
功能	折線表	(折點表 1 組)折點小數點位置	1:小數點以下 1 位	標準 多功能
		(折點表 1 組)折點 A1	0.0	
		(折點表 1 組)折點 A2	17.4	
		(折點表 1 組)折點 A3	25.0	
		(省略)		
		(折點表 1 組)折點 A18	75.0	
		(折點表 1 組)折點 A19	82.6	
		(折點表 1 組)折點 A20	100.0	
		(折點表 1 組)折點 B1	0.0	
		(折點表 1 組)折點 B2	10.0	
		(折點表 1 組)折點 B3	15.0	
		(省略)		
		(折點表 1 組)折點 B18	85.0	
		(折點表 1 組)折點 B19	90.0	
		(折點表 1 組)折點 B20	100.0	

在折點小數點位置處指定折點 A1 ~ 20 及折點 B1 ~ 20 的設定中使用的小數點的位置。

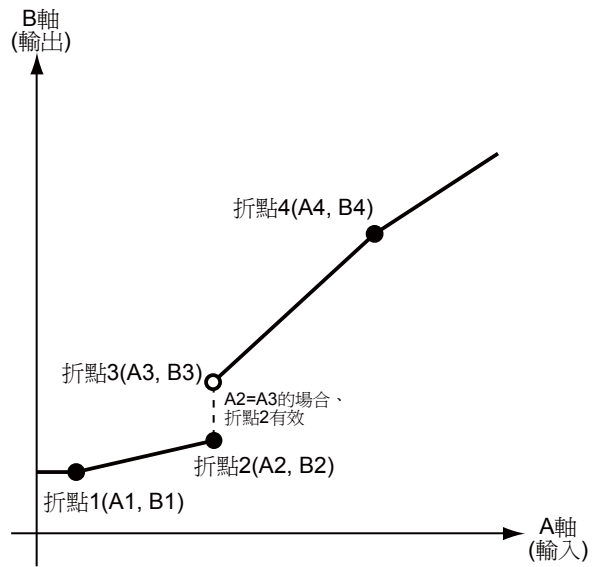
■ 折點 A 設定的大小關係未按編號順序的場合

- 折線將排除偏移的點。
- 可不使用途中的折點。(下圖的折點 3)
- 可不使用多餘的折點。(下圖的折點 7 ~ 折點 20)



■ 與相鄰折點的 A 設定相同的場合

編號小的折點有效。另外，2 點間的折線不連接。

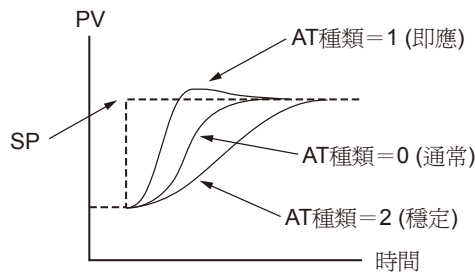


7 - 8 AT(自整定)

執行AT的場合，選擇AT的種類可獲得與對象的控制特性符合的AT結果。
AT種類可從以下的3種類中選擇。

- 0：通常(標準的控制特性)
- 1：即應(迅速應答干擾的控制特性)
- 2：穩定(PV的上下波動小的控制特性)

下圖是用圖形表示的、使用根據各種AT求出的PID常數後的控制結果的差異。



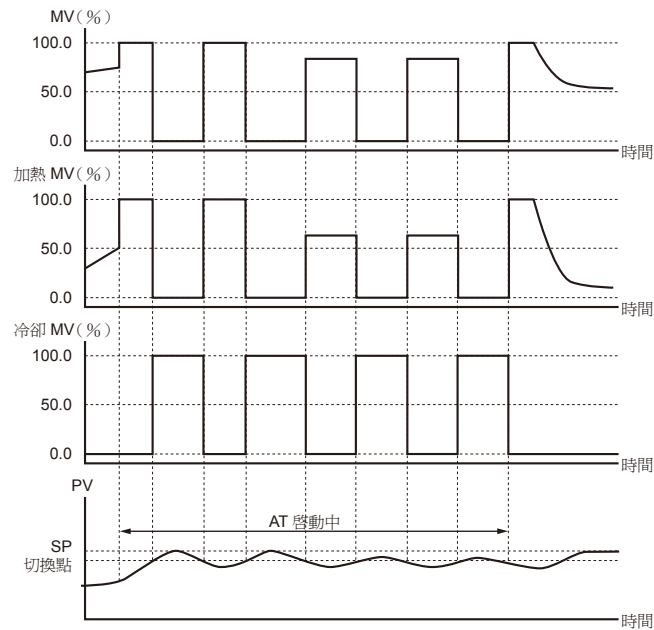
SP變更時的PV變化的差異

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路控制 (基本設定)	AT 種類	0:通常(標準的控制特性) 1:即應(迅速應答干擾的控制特性) 2:穩定(PV的上下波動小的控制特性)	簡單 標準 多功能
		回路控制 (擴展設定)	AT時操作量下限	- 10.0 ~ + 110.0
		AT時操作量上限	- 10.0 ~ + 110.0	
	回路控制 (算法塊)	AT時調整系數 比例帶	0.00 ~ 320.00	
		AT時調整系數 積分時間	0.00 ~ 320.00	
		AT時調整系數 微分時間	0.00 ~ 320.00	

- 用AT時的操作量下限/上限可限制AT啟動中的MV(操作量)。
不使用加熱冷卻控制場合，MV是AT時操作量下限/上限與PID常數的操作量下限/上限的兩方者進行限制的值。
使用加熱冷卻控制的場合、
MV是由AT時操作量下限/上限所限制的值。
加熱側MV是由PID常數的操作量下限/上限所限制的值。
冷卻側MV是由PID常數的冷卻側操作量下限/上限所限制的值。

加熱冷卻控制的場合，加熱MV、冷卻MV的兩者都動作的狀態下執行AT。
前部分的MV變成操作量下限/上限的值，後部分是在稍微狹窄的範圍內變化。
下圖是當加熱冷卻控制不感帶 = 0.0%、加熱冷卻控制切換點 = 50.0%、操作量下限 = 0.0%、操作量上限 = 100.0%時的AT實施例。



❗ 使用上的注意事項

- AT 啟動前，請把 PV 輸入及操作端(加熱器電源等)置為可控制的狀態。
- 控制方式為 ON/OFF 控制的場合，AT 不能啟動。請把控制方式設定在 PID 中。
- 以下狀態時，不能啟動 AT。
 - ※ 回路為以下狀態的場合：
 - MANUAL、READY、PV 上限異常或者 PV 下限異常發生、固定值輸出、MFB 調整
 - ※ 儀表為以下狀態的場合：
 - 停電、IDLE 中
 - ※ 內部串級控制功能的主側使用的回路啟動 AT 的場合：
 - 輔側不是 RSP 模式
 - 輔側不是固定值輸出
 - 主側或者輔側中發生了 PV 上限異常或者 PV 下限異常
 - ※ 內部串級控制功能的輔側使用的回路啟動 AT 的場合：
 - 輔側不是 LSP 模式
- AT 啟動中回路或者儀器變成以下狀態的場合，AT 會停止且 PID 常數保持不變。
 - ※ 回路為以下狀態的場合：
 - MANUAL、READY、PV 上限異常或者 PV 下限異常發生、固定值輸出、MFB 調整
 - ※ 儀器為以下狀態的場合：
 - 停電、IDLE 中、回路種類發生了變更、控制種類發生了變更、控制算法發生了變更
 - ※ 內部串級控制功能的主側使用的回路中 AT 執行著的場合：
 - 輔側變成 LSP 模式
 - 輔側切換成固定值輸出
 - 主側或者輔側中發生了 PV 上限異常或者 PV 下限異常
 - ※ 內部串級控制功能的輔側使用的回路中 AT 執行著的場合：
 - 輔側變成 RSP 模式。

■ AT 進程狀況

AT 的進程狀況可在監視關聯/監視(基本)的「AT 進程」的項目處進行確認。

0 : AT 停止中

1 ~ 8: AT 進程編號

未使用加熱冷卻控制時

※ 按 4 → 3 → 2 → 1 變化，AT 結束時變為 0。

※ 4、3、2 表示輸出 ON/OFF 的進程，1 表示 AT 穩定等待。

使用加熱冷卻控制時

※ 按 8 → 7 → 6 → 5 → 4 → 3 → 2 → 1 變化，AT 結束時變為 0。

※ 8、7、6 表示加熱側 AT 的 ON/OFF 進程，5 表示 AT 穩定等待。

※ 4、3、2 表示冷卻側 AT 的 ON/OFF 進程，1 表示 AT 穩定等待。

■ 例 1

把回路 1 的 AT 種類設定為「即應」的例。

設定 AT 種類。

回路控制(基本設定)庫按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制 (基本設定)	(回路 1)AT 種類	1: 即應(迅速應答干擾的控制特性)	簡單 標準 多功能

■ 例 2

執行回路 1 的 AT(自整定)時，把微分時間的 AT 結果總置為 0.0 的設定例。

設定 AT 時的調整系數。

回路控制(算法塊)庫按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制 (算法塊)	(回路 1)AT 時調整系數 比例帶	1.00	標準 多功能
		(回路 1)AT 時調整系數 積分時間	1.00	
		(回路 1)AT 時調整系數 微分時間	0.00	

參考

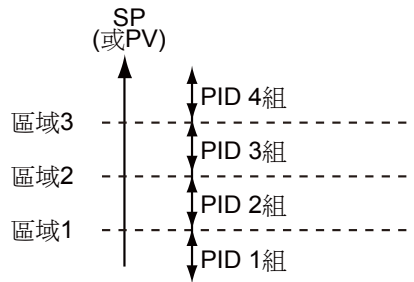
- AT 時的調整系數是把 AT 得出的 PID 常數中分別乘以系數後的值寫入 PID 常數的設定值中。
直接使用 AT 得出的 PID 常數的場合，則不需要進行 AT 時調整系數的設定。
請直接使用出廠時的設定(1.00)。

7 - 9 區域 PID

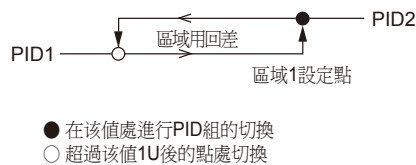
❗ 使用上的注意事項

- 本功能不對應NX-D15。

可使用區域PID功能進行PID控制。區域PID是根據SP的值或PV的值，從1～4組中選擇PID常數組的功能。(ROM版本2.00〔1_0_1〕之後)



區域間的切換點如下圖所示。例，PID1與PID2的切換。



■ 設定資料

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制 (擴展設定)	區域 1	- 19999 ~ +32000U (根據回路PV/SP小數點位置)	標準 多功能
		區域 2	- 19999 ~ +32000U (根據回路PV/SP小數點位置)	
		區域 3	- 19999 ~ +32000U (根據回路PV/SP小數點位置)	
		區域用回差	- 19999 ~ +32000U (根據回路PV/SP小數點位置)	

■ 例

以下是回路1從100℃開始，按100℃刻度的PV使用區域PID功能的例。

設定區域。

回路控制(擴展設定)按下表設定。

區域1～3的設定按從小到大的順序設定。

區域用回差是向編號小的區域切換時使用，請設定比各區域的幅度小很多的值。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制 (擴展設定)	(回路1) 區域動作選擇	1: 根據PV值選擇	標準 多功能
		(回路1) 區域 1	100.0	
		(回路1) 區域 2	200.0	
		(回路1) 區域 3	300.0	
		(回路1) 區域用回差	5.0	

7 - 10 冷接点補償

PV範圍為熱電偶的場合，可選擇冷接點補償的方法。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
輸入輸出	PV輸入	冷接點補償	0:儀表內部補償 1:儀表不補償	標準 多功能

冷接點補償的內部輸入超過「 $-20 \sim +80^{\circ}\text{C}$ 」的範圍時，將發生CJ異常 (AL71, AL72, AL73, AL74)。

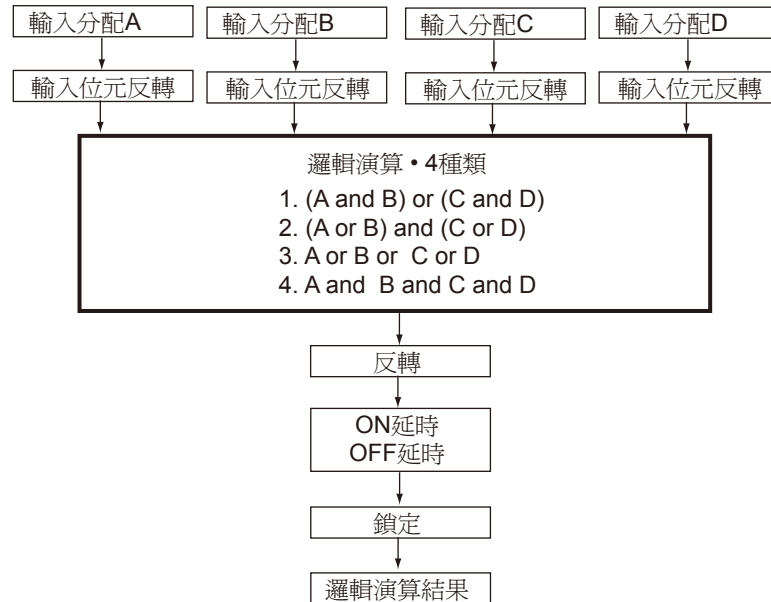
-20.0°C 以下按 -20.0°C 、 80.0°C 以上按 80.0°C 進行冷接點補償。

7 - 11 逻辑演算

可對本機的各种狀態進行邏輯演算(0與1的BOOL演算)，其邏輯演算結果可供ON/OFF輸出或內部接點輸入使用。

邏輯演算有16組，每1組的演算有4輸入1輸出。

邏輯演算的種類有4種，同時可把輸入及輸出的邏輯進行反轉。



■ 邏輯演算的處理順序

可把某個邏輯演算結果作為同組或別組的邏輯演算的輸入使用。邏輯演算在每個掃描周期按組編號順序進行演算處理。

所以，邏輯演算的組編號較小的邏輯演算結果可在同一掃描周期內使用。組編號相同或較大編號的邏輯演算結果在下一掃描周期使用。

📖 參考

- 邏輯演算1～4組在PID演算前、邏輯演算5～16組在PID演算後進行處理。

👉 ■ 處理執行順序 (附-2頁)。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
功能	邏輯演算	演算種類	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)	標準 多功能
		輸入分配A	參照標準位元(1024 ~ 2047)	
		輸入分配B	參照標準位元(1024 ~ 2047)	
		輸入分配C	參照標準位元(1024 ~ 2047)	
		輸入分配D	參照標準位元(1024 ~ 2047)	
		輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	
		輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	
		輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	
		輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	
		ON 延時時間	0.0 ~ 3200.0s	
		OFF 延時時間	0.0 ~ 3200.0s	
		反轉	0: 不反轉 1: 反轉	
		鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 電源投入時的 OFF 除外	

■ 例

以下是當邏輯演算 1 組、事件 1、事件 2、全警報代表之一為 ON 時，把數位輸出 1 置為 ON 的設定例。

- ① 設定邏輯演算。
邏輯演算庫按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
功能	邏輯演算	(邏輯演算 1 組)演算種類	3: 演算 3 (A or B or C or D)	標準 多功能
		(邏輯演算 1 組)輸入分配A	1088: 事件 1	
		(邏輯演算 1 組)輸入分配B	1089: 事件 2	
		(邏輯演算 1 組)輸入分配C	1792: 全警報代表(表示的全警報的 OR)	
		(邏輯演算 1 組)輸入分配D	1024: OFF	
		(邏輯演算 1 組)輸入位反轉A	0: 不反轉	
		(邏輯演算 1 組)輸入位反轉B	0: 不反轉	
		(邏輯演算 1 組)輸入位反轉C	0: 不反轉	
		(邏輯演算 1 組)輸入位反轉D	0: 不反轉	
		(邏輯演算 1 組)ON 延時時間	0.0s	
		(邏輯演算 1 組)OFF 延時時間	0.0s	
		(邏輯演算 1 組)反轉	0: 不反轉	
		(邏輯演算 1 組)鎖定	0: 不鎖定	

- ② 在數位輸出 1 中設定邏輯演算 1 的結果。
OUT/DO 輸出庫按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
輸入輸出	OUT/DO 輸出	(OUT/DO 輸出 1)輸出種類	1440: 事件 1	簡單 標準 多功能
		(OUT/DO 輸出 1)鎖定	0: 不鎖定	標準 多功能
		(OUT/DO 輸出 1)時間比例動作種類	(無效設定)	簡單 標準
		(OUT/DO 輸出 1)最小 ON/OFF 時間	10ms	
		(OUT/DO 輸出 1)時間比例周期	(無效設定)	多功能
		(OUT/DO 輸出 1)位相偏移	(無效設定)	多功能

■ 輸入分配 A ~ D

在輸入分配 A ~ D 中指定標準位元。

■ 輸入位元反轉 A ~ D

指定是否對輸入分配 A ~ D 中設定的標準位元的狀態進行反轉。

- 0: 不反轉
- 1: 反轉

■ 演算種類

按下述的四種中指定的方式進行演算(使用輸入位元反轉 A ~ D 的結果)。

- 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)

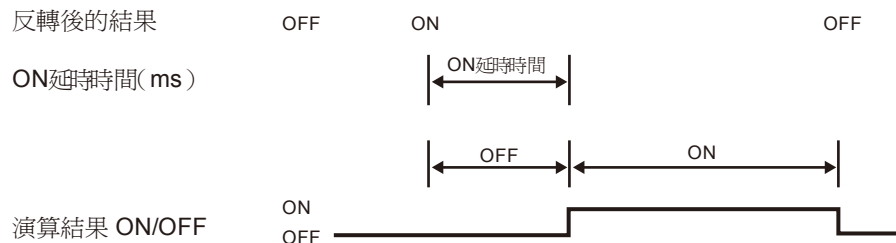
■ 反 轉

指定是否對由演算種類設定的演算結果進行反轉。

- 0: 不反轉
- 1: 反轉

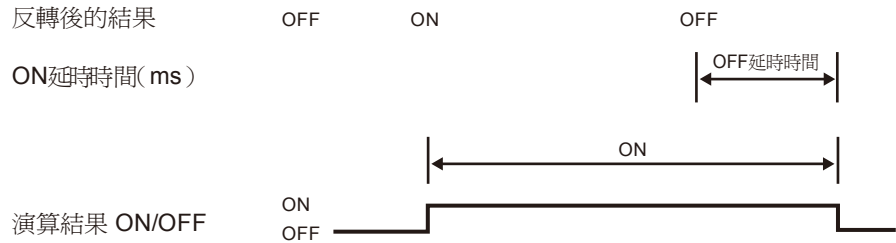
■ ON 延時時間

指定是否對演算結果進行 ON 延時(使用反轉的結果)。



■ OFF 延時時間

指定是否對演算結果進行 OFF 延時（使用反轉的結果）。



■ 鎖定

邏輯演算的鎖定動作可從下述內容中指定。

0：不鎖定

1：ON時鎖定

2：OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)

以下方法可解除鎖定。

- 把設定的全部鎖定解除置為 1(鎖定解除)。
※可通過編程器或上位通訊進行。
- 使用內部接點輸入(數位輸入)的「47:全部鎖定解除」。
- 邏輯演算的鎖定設定置為 0(不鎖定)。
- 本機重新投入電源。

7 - 12 UFLED

使用 UFLED 功能，可對 10 個 (F0 ~ F9) LED 動作燈的燈滅、燈亮、閃爍設定條件。
由燈亮條件所選擇的位條件為 1 時，執行燈亮狀態所選擇的燈亮 / 閃爍。

■ 設定庫及設定資料項目

對 LED 動作燈的 F0 ~ F9，可分別進行以下的設定。

LED 名稱	顏色	目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值 (位置比例以外)	初始值 (位置比例)	顯示級別
F0	紅	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元編號	1792 (全警報代表)	1792 (全警報代表)	標準
			UFLED 設定	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍(條件反轉) 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍(條件反轉)	3 (高速閃爍)	3 (高速閃爍)	多功能
F1	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1088 (事件 1)	1088 (事件 1)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	1 (燈亮)	1 (燈亮)	
F2	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1089 (事件 2)	1900 (事件 2)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	1 (燈亮)	1 (燈亮)	
F3	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1090 (事件 3)	1904 (MFB1 CLOSE)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	1 (燈亮)	1 (燈亮)	
F4	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1091 (事件 4)	1901 (MFB1 OPEN)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	1 (燈亮)	1 (燈亮)	
F5	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1092 (事件 5)	1905 (MFB1 CLOSE)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	1 (燈亮)	1 (燈亮)	
F6	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1093 (事件 6)	1888 (MFB1 推定中)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	1 (燈亮)	5 (低速閃爍)	
F7	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1094 (事件 7)	1889 (MFB2 推定中)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	1 (燈亮)	5 (低速閃爍)	
F8	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1545 (通訊中) (1 幀正常收信)	1545 (通訊中) (1 幀正常收信)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	3 (高速閃爍)	3 (高速閃爍)	
F9	綠	其它	UFLED 設定	燈亮條件	1024 ~ 2047 (與 F0 相同)	1968 (參數異常)	1968 (參數異常)	
		其它	UFLED 設定	燈亮狀態	0 ~ 6 (與 F0 相同)	3 (高速閃爍)	3 (高速閃爍)	

■ 燈亮狀態

0: 燈滅	總是燈滅
1: 燈亮	燈亮條件為 ON 時燈亮
2: 燈亮(反轉)	燈亮條件為 OFF 時燈亮
3: 高速閃爍	燈亮條件為 ON 時高速閃爍
4: 高速閃爍(條件反轉)	燈亮條件為 OFF 時高速閃爍
5: 低速閃爍	燈亮條件為 ON 時低速閃爍
6: 低速閃爍(條件反轉)	燈亮條件為 OFF 時低速閃爍

❗ 使用上的注意事項

- 時間比例輸出等分配到燈亮條件中的場合，100ms 以下的較短 ON 時間會有燈不亮的情況。

7 - 13 電源投入時啓動延時

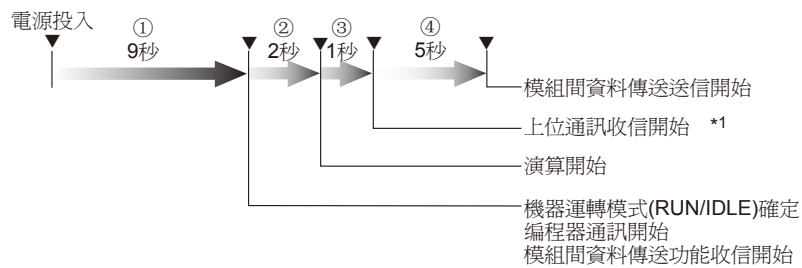
從電源投入後到運轉開始為止的時間可最大延長到60秒。
 經過了產品固有的啓動時間(9秒)加上本設定的時間後，開始運轉。
 產品固有的啓動時間不能縮短。
 初始設定爲「2秒」。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
基本	設定	電源投入時啓動延時	0 ~ 60s	2	標準 多功能

📖 參考

啓動狀態如下。(ROM版本2.01〔1_0_1〕以後)
 在電源投入後的啓動延時中，LED動作燈的中下段LED低速閃爍。



- ① 啓動中 : 9秒(固定)
- ② 電源投入時啓動延時 : 2秒(初始值) 可變更
- ③ 上位通訊收信開始等待時間 : 1秒(固定)
- ④ 模組間資料傳送功能收信開始等待時間 : 5秒(固定) *2

*1 對ROM版本1.00〔1_0_0〕，「①啓動中」後開始進行上位通訊。
 *2 2.00〔1_0_1〕前，「②電源投入時啓動延時」之後5秒(固定)。

❗ 使用上的注意事項

- 電源投入時的啓動延時的設定通常大於等於2秒。
 時間過短時，由於PV值處於穩定前的狀態，有較大變動的可能性。
- 與其它模組進行通訊時，請使用電源投入時的啓動延時以便等待對方機器的啓動。

7 - 14 用戶定義位元

用戶定義位元是可由上位通訊或編程器通訊讀寫的 ON/OFF 資料，共有 32 個。

■ 例

回路 1 的 RUN/READY 切換，當用戶定義位元 1 為 ON 時切換成 READY、OFF 時切換成 RUN 的例。

- ① 在內部接點 1 中設定 RUN/READY 切換。
內部接點輸入按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
功能	內部接點輸入	(內部接點 1 組)動作種類	21: RUN/READY 切換	簡單 標準 多功能
		(內部接點 1 組)輸入種類	1408: 用戶定義位元 1	
		(內部接點 1 組)回路/通道指定	1: 回路 1	
		(內部接點 1 組)權重	(無效設定)	

- ② 由上位通訊變用戶定義位元 1 的值。
用戶定義位元的用戶定義位元 1 的資料地址中，請寫入 0(RUN)或 1(READY)。

參考

- 用戶定義位元也可用於模組間資料傳送功能。

7 - 15 用戶定義數值

用戶定義數值是可由上位通訊或編程器通訊讀寫的數值資料，共有 16 個。

■ 例

來自上位機器的類比值經由上位通訊接收後輸出的例。
使用用戶定義數值 1，從連續輸出 1 處輸出來自上位機器的類比值。

- ① 連續輸出 1 中分配用戶定義數值 1。
連續輸出按下表設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
輸入輸出	連續輸出	(連續輸出 1)輸出範圍	0 : 0.1 ~ 5V/4 ~ 20mA	簡單 標準 多功能
		(連續輸出 1)輸出種類	2111: 用戶定義數值 1	
		(連續輸出 1)回路/通道指定	(無效設定)	
		(連續輸出 1)輸出小數點位置	1: 小數點以下 1 位	
		(連續輸出 1)輸出定標下限	0	
		(連續輸出 1)輸出定標上限	1000	

- ② 從上位通訊變用戶定義數值 1 的值。
請把上位機器的類比值乘以 10 倍後的值寫入用戶定義數值 1 的資料地址中
(上位機器的類比值位 50.0% 時，請在用戶定義數值 1 中寫入 500)。

參考

- 用戶定義數值也可用於模組間資料傳送功能。

7 - 16 模組間資料傳送功能

! 使用上的注意事項

- 本功能不對應 NX-D15。
- 執行多回路協調控制的模組不能使用本功能。
- 模組間資料傳送的設定由編程器執行。
從上位通訊不能對模組間資料傳送功能的設定進行寫入或讀出。

模組間資料傳送功能是指通過在模組中設定參數，使模組間能夠進行資料交換的功能。

■ 設定庫及設定資料項目

以下的資料可用模組間資料傳送功能進行通訊。

掃描周期(NX-D25)

目錄名	庫名	項目名	設定範圍	備 注
基本	周期設定	掃描周期	200、400(ms)	請設定 200、400(ms)之一，請勿設定其它的值。 100 ~ 200：按 200ms 動作 201 ~ 400：按 400ms 動作

注 ROM 版本 2.00 [1_0_1] 之後

掃描周期(NX-D35)

目錄名	庫名	項目名	設定範圍	備 注
基本	周期設定	掃描周期	100、200、 400(ms)	請設定 100、200、400(ms)之一，請勿設定其它的值。 100 : 按 100ms 動作 101 ~ 200：按 200ms 動作 201 ~ 400：按 400ms 動作

注 ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後

! 使用上的注意事項

- 使用模組間資料傳送功能的場合，請務必設定為 400ms。
- 把執行模組間資料傳送功能的模組用於其它控制的場合，請由 SLP-NX 執行「初始化」。

! 使用上的注意事項

- 模組間資料傳送功能由編程器設定的場合，資料的傳送側及被傳送側的模組都被設定。設定了模組間資料傳送功能的模組需用作其它目的而不執行模組間資料傳送功能的場合，請清除模組間資料傳送功能的設定並把掃描周期設定為適當的值（初始值：NX-D25為200ms、NX-D35為100ms）。

保留設定的場合，可能會發生以下的情況。

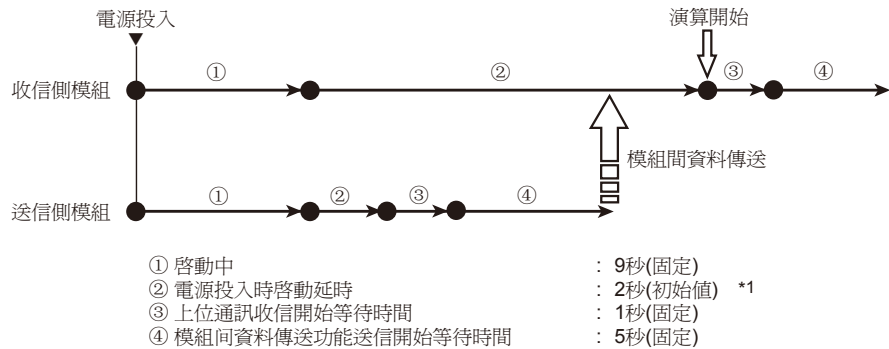
※對方存在時：可能會無意中執行模組間資料傳送功能動作，向其它的模組中寫入值。

※對方不存在時：向不存在的對方發出連接確認的通訊，使正常通訊的性能下降的情況。

- 請勿把執行模組間資料傳送功能的項目文件移植用於其它不執行模組間資料傳送功能的項目文件中。否則，編程器的設定畫面上不可見的模組間資料傳送功能的設定有被寫入並無目的地執行模組間資料傳送功能動作的可能性。
- 對模組間資料傳送功能，根據對方模組的狀態，即使在不能正常動作的場合，模組的動作也會繼續。
- 電源投入時，收信側的模組在收到資料後需開始演算的場合，請把送信側模組的電源投入時啟動延時設定參數加上大於等於7秒後的值，作為收信側模組的電源投入時啟動延時設定參數。否則，在收到資料前就開始執行演算。

※ 例如2台模組相互進行送信/收信的場合，需要注意。

同時，在電源設計或啟動運用上，請在設計時充分研究並考慮對應。



*1 :經過設定時間後，演算開始。

📖 參考

- 模組間資料傳送功能設計時必要的說明，請參閱，
 ➡ 計裝網絡模組 NX 使用說明書 「網絡設計篇」 CP-SP-1313C
 第 5 章 模組間資料傳送功能。
- 模組間資料傳送功能的編程器的設定方法，請參閱
 ➡ 計裝網絡模組 NX 使用說明書 智能編程器軟件包 SLP-NX
 CP-UM-5636C 6-3 參數的編輯 ■ 模組間資料傳送功能的設定
 (6-21頁)。

■ 對應功能

與本功能的各對象模組對應的參數如下。

• NX-D25/35

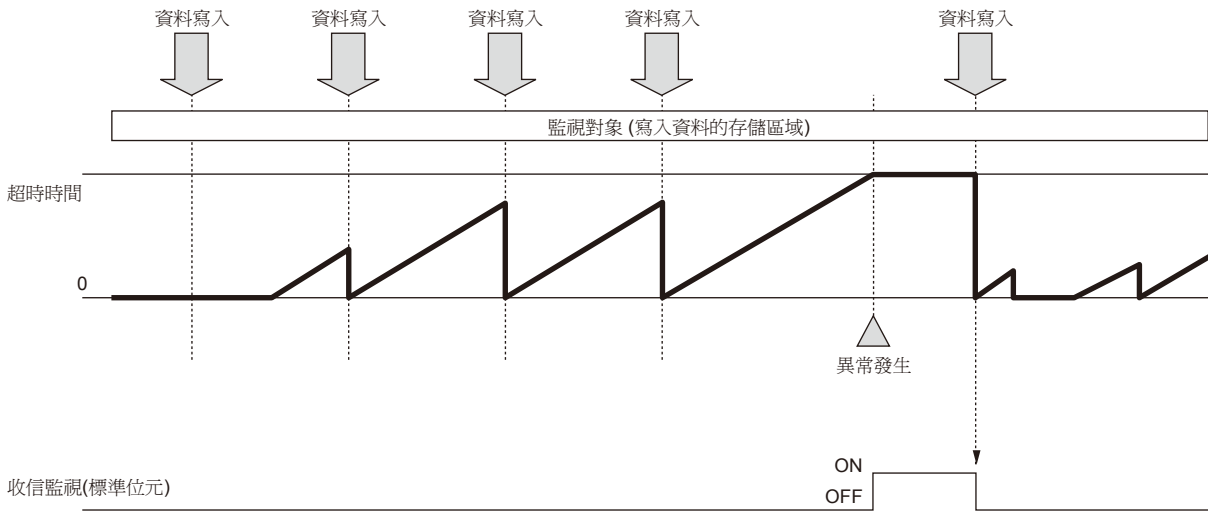
目錄名	庫名	參數名	數 值	位元
基本	回路(輸入分配)	PV 分配	○ *2	—
	回路(輸入分配)	RSP 分配	○ *2	—
	回路(輸入分配)	AI 分配	○ *2	—
	位置比例 *1	輸出種類	○ *2	—
輸入輸出	OUT/DO 輸出	輸出種類	○ *2	○ *2
	連續輸出	輸出種類	○	—
事件	事件組態	回路 / 通道指定 ※動作種類(標準数值型)	○	—
功能	內部接点輸入	輸入種類	—	○
	論理演算	輸入分配 A ~ D	—	○
	操作量分歧輸出	回路指定	○ *2	—
其它	UFLED 設定	燈亮條件	—	○

*1 僅限NX-D35。

*2 ROM版本2.00[1_0_1]以後

7 - 17 收信監視和通訊超時

監視通訊是否正常地把資料寫入到用戶定義位元中或用戶定義數值中的功能。



■ 設定庫及設定資料項目

對收信監視 1 ~ 16，分別可按以下設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
功能	收信監視	地址	寫入監視地址 ※ 用戶定義數值 1 ~ 16 之一 ※ 用戶定義位元 1 ~ 32 之一	0: 未使用	標準 多功能
		超時	超時時間(s)	180	
		模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0	

- 設定要監視的用戶定義位元或用戶定義數值，再設定到警報發生為止的時間。
※ 監視的地址是用戶定義數值 1 ~ 16 或用戶定義位元 1 ~ 32 之一。
- 發生收信異常時，標準位元(1920 ~ 1935)及代表的標準位元(1979)變為 ON。

📖 參考

- 有關模組間資料傳送功能設計時必要的說明，請參閱
 📖 計裝網絡模組 NX 使用說明書 「網絡設計篇」 CP-SP-1313C
 第 5 章 模組間資料傳送功能。

■ 模組間通訊送信超時

模組間通訊對象無應答的場合，發生警報(AL32)。

■ 管理模組收信超時(標準位元的 1982)

使用管理模組時，如果管理模組收信中斷一定時間，則置為 ON。

詳見

- 📖 計裝網絡模組 NX 使用說明書 「網絡設計篇」 CP-SP-1313C 第 5 章 模組間資料傳送功能。

7 - 18 周期設定

進行與控制周期相關的設定。(ROM 版本 2.00 [1_0_1]之後)

■ 設定庫及設定資料項目

NX-D15 の場合

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
基本	周期設定	掃描周期	500ms	500ms(請勿設定其它值)	多功能


NX-D25 の場合

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
基本	周期設定	掃描周期	200: 200ms 400: 400ms	200	多功能

NX-D35 の場合

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
基本	周期設定	掃描周期	100: 100ms 200: 200ms 400: 400ms	100	多功能

❗ 使用上的注意事項

- 請勿設定上表以外的值。
- NX-D25/35 使用模組間資料傳送功能的場合，請務必設定 400ms，詳見  7-16 模組間資料傳送功能 (7-27 頁)。

7 - 19 輸入分配功能

可根據輸入分配功能，變更回路控制中使用的PV(回路)的輸入通道等。

■ 設定庫及設定資料項目


目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路 (輸入分配)	PV分配	0: 默認 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	標準 多功能
		RSP分配	0: 默認 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	
		AI分配	D15的場合 0: 默認 *1 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 D25/35的場合 0: 默認 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 2048 ~ 3071: 標準數值	

*1 NX-D15在ROM版本2.00〔1_0_1〕之後可對應

參考

- [0:默認]是指使用了與該回路編號相同的輸入通道。
例：回路1設定[0:默認]的場合，表示選擇了PV1。
- 在PV分配中設定附錄 **■ PID控制處理功能塊圖**(正動作或逆動作的場合)(附-6頁) 或者、**■ PID控制處理功能塊圖**(加熱冷卻控制的場合)(附-7頁) 中記載的PV的分配。
- 在RSP分配中設定 **■ SP處理功能塊圖**(附-4頁) 中記載的〔RSP分配〕的分配。
- 在AI分配中設定 **■ PV輸入處理功能塊圖**(附-3頁) 中記載的〔AI分配〕的分配。

使用上的注意事項

- AI分配作為PV輸入處理，對設定了比率、偏置、折線、範圍下限/上限(警報發生點下限/上限)及警報處理、濾波器等功能的輸入進行處理，生成PV輸入(通道)。請參閱  **■ PV輸入處理功能塊圖**(附-3)。
- PV分配指定自模組的PV輸入(0~4)的場合，分配的回路的PV也能識別PV上下限異常。
- PV分配指定標準數值(2048~3071)的場合，分配的回路的PV不識別PV上下限異常。

7 - 20 Just-FiTTER

Just-FiTTER功能具有超調抑制的效果。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制 (算法塊)	JF 超調抑制系數	0 ~ 99	多功能
		JF 整定幅	0.00 ~ 10.00	

● 超調抑制系數的功能

為0時，Just-FiTTER功能無效。

1以上時，值越大超調抑制效果越好。

● JF 整定幅的功能

對PV範圍的絕對值偏差的幅的%值比設定值大的場合，Just-FiTTE功能將啓動，比設定值小的場合，Just-FiTTER功能判斷為PV已被整定。

7 - 21 SP 滯後

SP 滯後是指當 SP 變更時抑制操作量變化的功能。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	顯示級別
基本	回路控制 (算法塊)	SP 滯後系數	0.0 ~ 3200.0s	多功能

● SP 滯後系數的功能

為 0.0 時，SP 滯後功能無效

0.1 以上時，值越大 SP 變更時操作量的變化越小，超調抑制效果越好。

● SP 滯後的計算式

$$OUT = OUT_1 + (IN - OUT_1) / (T / Ts + 1)$$

IN : 去 SP 滯後的輸入

OUT : SP 滯後的濾波演算輸出

OUT_1 : SP 滯後的濾波演算輸出(前次值)

T : SP 滯後設定值(時間常數(秒))

Ts : 採樣周期(根據調節器的設定)

● SP 滯後的初始化

以下的條件下，把 SP 滯後的濾波演算輸出作為 PV 值進行初始化。

- 回路模式從 READY 變為 RUN 或從 MANUAL 變為 AUTO 時。

7 - 22 內部串級控制功能

! 使用上的注意事項

- 本功能不對應 NX-D15。
- 不對應使用 3 個回路以上的多段串級控制。

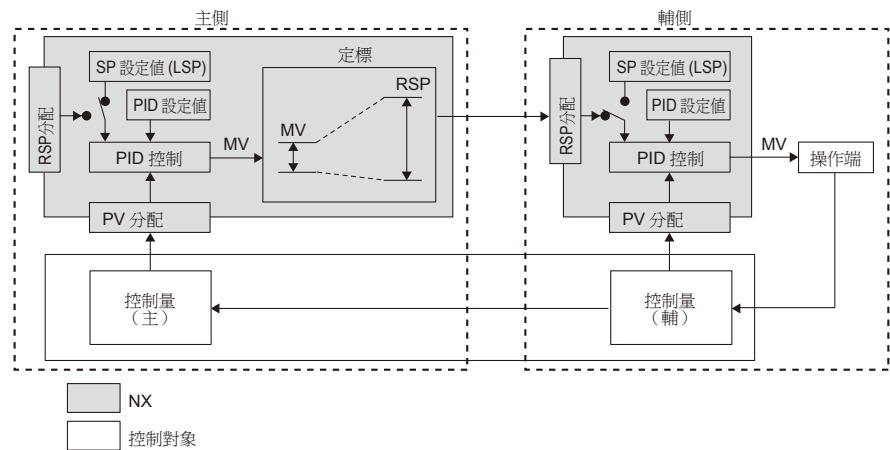
可使用模組內的 2 組控制回路進行主/輔型的串級控制。NX-D25 可使用最多 2 個回路、NX-D35 可使用 1 個回路的串級控制。

ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後可利用本功能。

內部串級控制功能的控制回路由回路 1 和回路 2、回路 3 和回路 4 (僅 NX-D25) 構成。回路 1 和回路 3 是主側、回路 2 和回路 4 是輔側。

■ 內部串級控制的概要

串級控制具有主側控制回路和輔側控制回路 2 重控制回路結構。主側控制回路限幅輸出由 PID 控制計算出的 MV 值到輔側的 RSP。輔側控制回路控制輔側的 PV 值，使其與 RSP 一致。



型號	主側	輔側
NX-D25	回路 1	回路 2
	回路 3	回路 4
NX-D35	回路 1	回路 2

■ 關於定標

對主側控制回路的 MV 值定標到輔側控制回路的 RSP 的方法進行說明。按照以下算式每個掃描周期更新定標。

$$RSP = (MV_m \div 100) \times (SH - SL) + SL + \text{基準值}$$

另外，算式中變量的含義如下。

- RSP : 遠端 SP
- SL : 定標下限
- SH : 定標上限
- MV_m : 主側 MV

基準值因定標方式而異。

- 「0：固定」の場合
固定値(0.0)為基準値。
- 「1：SP 基準」の場合
主側的 SP 為基準値。
- 「2：PV 基準」の場合
主側的 PV 為基準値。

■ 內部串級控制的設定方法

內部串級控制是由 1 個 NX-D25/35 模組構成串級控制。內部串級控制設定的必要項目如下。另外，設定內容只是記載了與內部串級控制相關的內容。

NX-D25 の場合

目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	設置	回路種類	27：1 回路(RSP 內部串級) 28：1 回路(RSP 內部串級) +2 回路(RSP) 29：2 回路(RSP 內部串級)	標準 多功能

NX-D35 の場合


目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	設置	回路種類	27：1 回路(RSP 內部串級)	標準 多功能

NX-D25/35 の場合


目錄名	庫名	項目名	設定內容	顯示級別
基本	回路輸出 (串級)	SP 定標方式	0：固定 1：SP 基準 2：PV 基準	標準 多功能
		SP 定標下限	- 19999 ~ + 32000U (根據回路 PV/SP 小數點位置)	
		SP 定標上限	- 19999 ~ + 32000U (根據回路 PV/SP 小數點位置)	
		SP 輸出濾波	0.00 ~ 120.00s	

● 設定方法

對使用 NX-D25/35 構成 1 個內部串級控制回路的方法進行說明。請按照以下順序編號進行設定。

- ① 設定回路種類為「27：1 回路 (RSP 內部串級)」。
- ② 在基本/回路輸出 (串級) 中設定回路 1 (主側) 的定標方式。詳見  ■ 關於定標 (7-35 頁)。
- ③ 設定回路 1 (主側) 的定標下限及定標上限。
- ④ 根據回路 1 (主側) 的需要設定 SP 輸出濾波。輔側的 RSP、輔側的控制輸出有細微振動的場合，請設定 SP 輸出濾波。
- ⑤ 上述設定結束後，請通過綜合監視等將回路 2 (輔側) 的「LSP/RSP」變更為「RSP」。

參考

- 將輔側控制回路的「LSP/RSP」變更為「LSP」時，只有輔側控制回路進行 PID 控制。使用 RSP 跟蹤的場合，前次的 RSP 值會反映到輔側的 LSP 值內。詳見  7-26 RSP 跟蹤 (7-44 頁)。
- 輔側控制回路的「LSP/RSP」變更為「RSP」，開始串級控制時的 RSP 的初始值為主側控制回路的 LSP 值。
- 輔側控制回路為「LSP」的場合，僅輔側控制回路可執行自動調整。
- 輔側控制回路為「RSP」的場合，僅主側控制回路可執行自動調整。
- 內部串級控制執行中，主側控制回路、輔側控制回路之一變更為「RUN/READY」或者「AUTO/MANUAL」時，也可將變更反映到另一方的控制回路中。
- 回路模式是 MANUAL 的場合，變更主側的操作量時，會反映到輔側的 RSP 值內，變更輔側的操作量時，會反映到操作端的輸出值內。

7 - 23 IDLE 時 / 管理模組通訊異常時動作

設定 IDLE 時 / 管理模組通訊異常時 (管理模組收信超時) 的動作。
 為某種狀態的場合，各輸出端子會變為已設定的輸出狀態。

ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後可利用本功能。

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
基本	IDLE 時 / SV 通訊異常時動作	輸出種類	參照其它表	1	多功能
		輸出值 (%)	- 10.0 ~ + 110.0%	0.0%	
		輸出值 (ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0 : OFF	

(其他表) 輸出種類的設定值

輸出種類	IDLE 時動作	SV 通訊異常時動作
0	預置	預置
1	預置	直接
2	預置	無擾
3	無擾	預置
4	無擾	直接
5	無擾	無擾

● 設定

輸出端子 (晶體管輸出或者連續輸出的各 4 個端子、數位輸出的各 4 個端子) 的各個端子可單獨設定。

輸出端子是電流輸出 / 電壓輸出的場合，輸出值設定為 - 10.0 ~ + 110.0% 的值。

輸出端子是晶體管輸出 / 數位輸出且分配了時間比例輸出的場合，輸出值設定為 0.0 ~ 100.0% 的值。

輸出端子是晶體管輸出 / 數位輸出且分配了 ON/OFF 輸出的場合，設定輸出值 (ON/OFF)。

● 輸出種類

- 輸出種類設定為預置的場合：
輸出預先設定的值到「輸出值」內。
- 輸出種類設定為直接的場合：
直接輸出分配的輸出種類的結果。
- 輸出種類設定為無擾的場合：
保持 IDLE 或管理模組通訊異常前的輸出。
RUN 且管理模組通訊恢復正常時，輸出所分配的輸出。
恢復時不是無擾輸出。

● 輸出值

- 連續輸出的端子或輸出種類設定為時間比例輸出的端子可按照 % 指定輸出值。
- 指定為 ON/OFF 的輸出種類的端子可指定 ON/OFF 作為輸出值。

❗ 使用上的注意事項

- 從編程器寫入參數時的輸出種類按前次設定動作。
- “管理模組通訊異常時”是指與管理模組組合使用時發生了「管理模組收信超時」。
有關該異常請參閱
👉 7-17 收信監視和通訊超時 (7-30頁)。
不使用管理模組時不會發生該異常。
- 在多回路協調控制中使用的場合，請務必把動作種類設定為「1：預置/直接」或「4：無擾/直接」。
- 狀態變為 IDLE 的條件請參閱其他章節 👉 1-4 運轉模式 (1-7頁)。

📖 參考

- 輸出功能塊圖請參閱 👉 附-1 連續輸出處理功能塊圖 (附-9頁)、OUT/DO 輸出處理功能塊圖 (附-10頁)。

7 - 24 固定值輸出

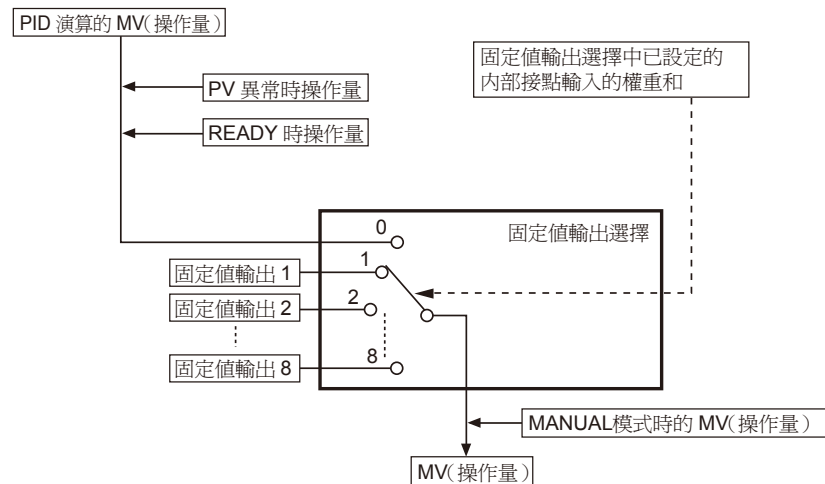
❗ 使用上的注意事項

- 本功能不對應 NX-D15。
- 內部接點輸入的權重之和為 0、或內部接點輸入中沒有設定固定值組選擇的場合，不是固定值輸出。
- 由於固定值輸出的設定是 8 個，因此內部接點輸入的權重之和大於等於 9 的場合，選擇固定值輸出 8。

可用內部接點輸入中已選擇的固定值輸出代替PID演算的MV（操作量）。各回路中有8個固定值輸出設定。

固定值輸出是比PID演算的MV、PV異常時操作量、READY時操作量、READY時操作量（加熱側）、READY時操作量（冷卻側）的優先度高的，比MANUAL模式時的MV優先度低的功能。

ROM版本3.00〔1_0_3〕之後可利用本功能。



■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
基本	回路輸出(操作量)	固定值輸出 1 ~ 8	- 10.0 ~ + 110.0	0.0	標準 多功能

■ 例

使用數位輸入 1 ~ 4，在回路 1 中從 10.0% 到 70.0% 的範圍內，以 10.0 為單位固定值輸出選擇的用例。

① 設定為固定值輸出。

在庫名 回路輸出（操作量）設定中，請進行如下設定。（此次的例子中不使用固定值輸出8）

目錄名	庫名	項目名	設定值
基本	回路輸出(操作量)	固定值輸出 1	10.0
		固定值輸出 2	20.0
		固定值輸出 3	30.0
		固定值輸出 4	40.0
		固定值輸出 5	50.0
		固定值輸出 6	60.0
		固定值輸出 7	70.0
		固定值輸出 8	0.0

- ② 在內部接點輸入設定內，按照數位輸入 DI1 ~ DI3 設定固定值選擇。
請在內部接點輸入庫內進行如下設定。

目錄名	庫名	項目名	設定值
功能	內部接點輸入	(內部接點 1 組) 動作種類	3 : 固定值輸出選擇
		(內部接點 1 組) 輸入種類	1152(DI1 的端子狀態)
		(內部接點 1 組) 回路/通道指定	1
		(內部接點 1 組) 權重	1
		(內部接點 2 組) 動作種類	3 : 固定值輸出選擇
		(內部接點 2 組) 輸入種類	1153(DI2 的端子狀態)
		(內部接點 2 組) 回路/通道指定	1
		(內部接點 2 組) 權重	2
		(內部接點 3 組) 動作種類	3 : 固定值輸出選擇
		(內部接點 3 組) 輸入種類	1154(DI3 的端子狀態)
		(內部接點 3 組) 回路/通道指定	1
		(內部接點 3 組) 權重	4

參考

- 數位輸入 DI1 ~ DI3 的狀態和所選擇的固定值輸出的對應關係如下。

所選擇的固定值輸出	DI1	DI2	DI3
未使用固定值輸出	OFF	OFF	OFF
固定值輸出 1	ON	OFF	OFF
固定值輸出 2	OFF	ON	OFF
固定值輸出 3	ON	ON	OFF
固定值輸出 4	OFF	OFF	ON
固定值輸出 5	ON	OFF	ON
固定值輸出 6	OFF	ON	ON
固定值輸出 7	ON	ON	ON

7 - 25 齊納安全柵調整和接線電阻的補償

PV輸入是熱電阻且使用齊納安全柵時，請務必進行齊納安全柵調整。另外，即使沒有使用齊納安全柵，由於接線太長等原因連接有到PV輸入端子的3條接線電阻不同的場合，可進行此項調整。請對每個PV通道進行調整。

熱電阻以外的輸入的場合，無須此項調整，並且不能進行此項調整。

ROM版本3.00〔1_0_3〕之後可利用本功能。

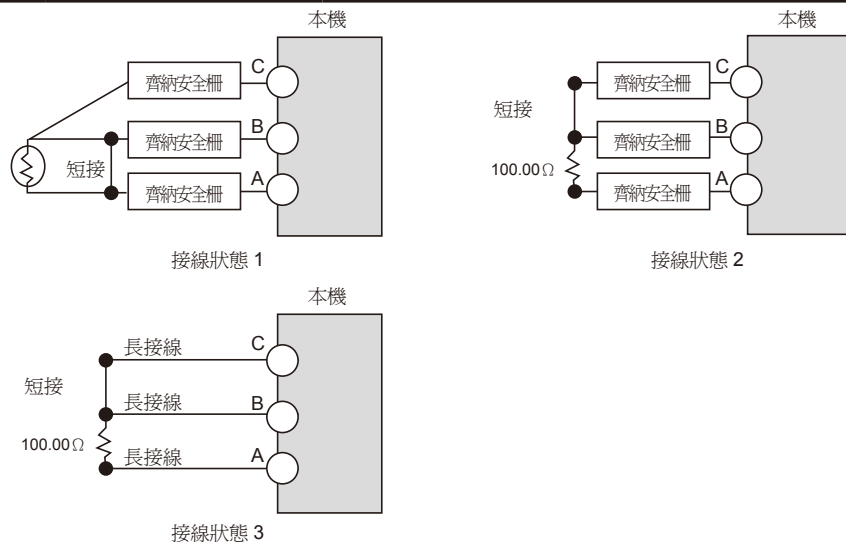
■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
輸入輸出	齊納安全柵調整	調整值保存指示	0：調整停止 1：調整值保存 99：調整值清零 上述以外的值未定義	0	多功能
		調整值	- 20.00 ~ + 20.00 Ω	0.00 Ω	

■ 調整時的接線

請在下述1～3其中之一的接線狀態下進行齊納安全柵調整。

接線狀態	目的	範圍種類	接線
1	齊納安全柵調整	41 ~ 48	熱電阻端子部分A - B間短接
2	齊納安全柵調整	41 ~ 52	拆下熱電阻，在齊納安全柵A - B間連接100.00 Ω的電阻，B - C間短接
3	接線電阻補償	41 ~ 52	拆下長的延長接線前端的熱電阻，在A - B間連接100.00 Ω的電阻，B - C間短接



■ 調整值的設定

- ① 在PV輸入庫的範圍種類內設定使用的熱電阻的編號。
- ② 切斷本機的電源，按接線狀態1～3之一的接線。齊納安全柵調整的場合，請與範圍種類相符進行接線狀態1或2的接線。接線電阻補償請進行接線狀態3的接線。
- ③ 請使用SLP-NXの綜合監視上的用戶監視編輯的功能對標準數值的「齊納安全柵調整監視值1～4」進行監視，確認值處於穩定

- ④ 請在調整值保存指示中寫入 0。
- ⑤ 請在調整值保存指示中寫入 1。此時調整值被保存。
- ⑥ 切斷本機的電源，正確連接熱電阻。

■ 調整值的清除

- ① 在 PV 輸入庫的範圍種類中設定熱電阻的編號。無論熱電阻是何種範圍種類，都可清除調整值。
- ② 請在調整值保存指示中寫入 0。
- ③ 請在調整值保存指示中寫入 99。
- ④ 切斷本機的電源，正確連接熱電阻。

❗ 使用上的注意事項

- 只有 PV 輸入庫的範圍種類中設定的傳感器種類是熱電阻傳感器的場合，才進行齊納安全柵調整。
- 使用熱電阻以外的傳感器時，即使調整值保存指示中執行保存操作，也不能寫入調整值。另外，也不能清楚調整值。
- 調整值保存指示的值從 0 改寫成 1 時，調整值被保存。連續寫入 1 時不能保存調整值。
- 調整值保存指示的值從 0 改寫成 99 時，調整值被清零。連續寫入 99 時不能清除調整值。
- 請使用含接線電阻，電阻值 85Ω 以下的齊納安全柵。
- 請使齊納安全柵、長延長接線的電阻差在 20Ω 以內進行調整。20Ω 以上時不能進行調整或者不能寫入值。
- 進行一次齊納安全柵調整後，即使把 PV 範圍種類變更爲其它熱電阻，也可使用相同調整值進行補償。使用熱電阻以外的範圍種類的場合，請再次進行調整。
- 寫入調整值保存指示的值不能保存到不揮發存儲器，電源投入時變爲 0。
- 調整值保存指示中寫入未定義的值的場合，調整值不能被保存。

7 - 26 RSP 跟蹤

RSP 跟蹤是指從 RSP 模式切換到 LSP 模式時，把此時的 RSP 值作為 LSP 值寫入的功能。SP 使用組數設定為多組的場合，寫入到模式切換時所選擇的編號的 LSP

回路種類是內部串級的場合，內部 RSP 值也可作為輔 LSP 寫入。

但是，下述場合不執行 RSP 跟蹤。

- 回路模式是 READY 模式時
- 回路模式是 MANUAL 模式時
- 輸出固定值輸出時

■ 設定庫及設定資料項目

目錄名	庫名	項目名	設定值	初始值	顯示級別
SP	SP 組態	RSP 跟蹤	0 : 不跟蹤 1 : 跟蹤	0	多功能

第 8 章 CPL 通訊功能

8 - 1 通訊的概要

通過RS-485通訊，使用客戶製作的程序，可以與電腦或者PLC等上位機器通訊。
通訊協議可以選擇CPL通訊(Controller Peripheral Link:本公司上位通訊協議)及MODBUS通訊。
本章對CPL通訊進行說明。

■ 特 長

本機的通訊功能有以下特長。

- 對作為上位機器的1台主站，最大可連接31台本機。
- 上位機器的通訊規格為RS-232C的場合，需要使用另售的通訊轉換器CMC10L。
CMC10L可進行RS-232C ↔ RS-485的轉換。
- 本機具有的幾乎所有的參數都可通訊。
有關通訊參數的內容，請參閱
👉 第12章 通訊資料一覽。
- 備有隨機訪問命令。
對不連續的地址中的多個參數，用1個命令就能讀寫。

■ 設 定

為了進行CPL通訊，需要進行如下的設定。

項目名	設定內容	初始值
通訊種類	0:CPL 1:MODBUS/ASCII 2:MODBUS/RTU	0
機器地址	0:不通訊 1 ~ 127	127
傳送速度	0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps 4:57600bps 5:115200bps	2
資料形式(資料長)	0:7位 1:8位	1
資料形式(校驗)	0:偶數校驗 1:奇數校驗 2:無校驗	0
資料形式 (停止位)	0:1位 1:2位	0
通訊最小應答時間	1 ~ 250ms	3

❗ 使用上的注意事項

- RS-485轉換器使用本公司產CMC10L的場合，請設定「通訊最小應答時間」為3ms以上。
另外，CMC10L可支持的最大傳輸速度為38400bps。
- RS-485通訊條件(傳輸速度、資料形式(資料長、校驗、停止位))的設定錯誤的場合，將發生AL33。
這種場合，請重新寫入或重新投入電源。

■ 通訊步驟

通訊的步驟如下。

- ① 對於 1 台通訊的本機(從站)，從上位機器(主站)發送命令電文。
- ② 從站接收命令電文，根據電文內容進行讀出或者寫入處理。
- ③ 從站再把對應於處理內容的電文作為應答電文發送。
- ④ 主站接收應答電文。

❗ 使用上的注意事項

- 同一 RS-485 通訊路上，不可有 CPL、MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU 的各種通訊協議混合使用。

8 - 2 電文的構成

■ 電文的構成

電文構成如下。

電文大致分為資料鏈層、應用層。

- 資料鏈接層

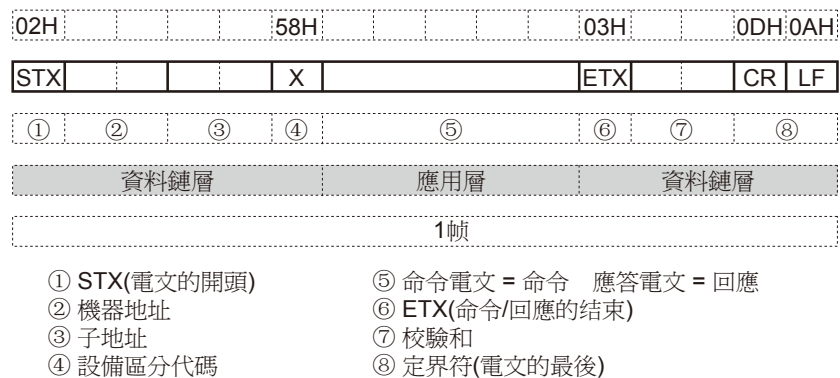
通具有通訊時必要的基本訊息的層。包含通訊電文的目的地、電文校驗訊息。

- 應用層

讀寫資料的層。內容根據目的而不同。

電文由下圖的①～⑧構成。

應用層中存儲來自主站的送信內容的命令、存儲來自從站的應答內容的應答。



■ 資料鏈接層

- 資料鏈接層的概要

資料鏈層是固定長度，規定了各資料的位置、文字數。但是ETX以後的資料鏈層的資料位置根據應用層的文字數移位，文字長不變化。

- 應答開始條件

- 只有在本機命令電文的資料鏈層的電文構成全部正確の場合，才發送應答電文。其中的任意一個不正確の場合，不會發送應答電文而處於STX收信等待狀態。

- 資料鏈接層的資料定義一覽

資料鏈層的資料定義一覽如下。

資料名	字元代碼	文字數	資料的含義
STX	02H	1	電文的開頭
機器地址	用 16 進制數 0 ~ 7FH 字元代碼表示	2	通訊對象機器的區別
子地址	"00"(30H, 30H)	2	無功能
設備區分代碼	"X"(58H) 或 "x"(78H)	1	儀表的類別
ETX	03H	1	應用層的結束位置
校驗和	用 2 位 16 進制數 00H ~ FFH 字元代碼表示	2	電文的校驗和
定界符	CR(0DH)、LF(0AH)	2	電文的最後

● 資料的說明

● STX(02H)

當本機收到STX的場合，判斷為送信電文的開頭。所以，收到的訊息中只要沒有定界符，則當做是已收到作為電文開頭的STX。這是考慮到因干擾等使電文發生異常的場合，通過主站側的下一個電文恢復本機的應答。

● 機器地址

在收到的電文中，只有機器地址相同的場合，本機才生成應答電文。另外，電文中的機器地址為2位16進制數字元。

作為應答電文，本機返回與收到訊息相同的機器地址。

但當機器地址為 "00"(30H 30H)的場合，即使機器地址一致。也無應答。

● 子地址

可使用2位的16進制數字元 "00"(30H 30H)~"FF"(46H 46H)。作為應答電文，本機返回與收到訊息相同的子地址。

● 設備區分代碼

可使用 "X"(58H)或"x"(78H)。這是對每種機器系列作出的規定，不能選擇其它文字。本機返回與收到訊息相同的設備區分代碼。可把"X"(58H)用作初始值，再次發送電文時使用"x"(78H)等區分利用電文。

● ETX (03H)

ETX表示應用層的結束。

● 校驗和

檢查電文在通訊途中是否因某種異常(例如：干擾)發生變化的值。

2位16進制數文字。

● 校驗和的生成方法

- ① 從電文的STX到ETX的字元代碼以1個字節為單位進行加法演算
- ② 對加法演算結果的下位1字節以2的補碼計算
- ③ 轉換成2個字節的ASCII代碼

以下舉例說明。

[電文例]

STX : 02H
'0' : 30H (機器地址的第1字節)
'1' : 31H (機器地址的第2字節)
'0' : 30H (子地址的第1字節)
'0' : 30H (子地址的第2字節)
'X' : 58H (設備區分代碼)
'R' : 52H (命令的第1字節)
'D' : 44H (命令的第2字節)
(省略)
ETX : 03H

① 從電文的STX到ETX的字元代碼逐個字節進行加法演算。如下所示逐個字節進行加法演算

02H + 30H + 31H + 30H + 30H + 58H + 52H + 44H + ... + 03H ,

計算結果為376H。

② 加算結果376H的下位1字節是76H，76H取2的補碼為8AH。

③ 把8AH轉換成2字節的ASCII代碼

'8' : 38H

'A' : 41H

'8' (38H)與 'A'(41H)，2字節是校驗和。

● 定界符 (CR/LF)

表示電文的最後。LF接收結束後，立刻變為允許接收電文處理狀態。

■ 應用層

應用層的構成如下。

項目	內容
命令	"RS"(10 進制數形式的連續地址資料讀出)
	"WS"(10 進制數形式的連續地址資料寫入)
	"RD"(16 進制數形式的連續地址資料讀出)
	"WD"(16 進制數形式的連續地址資料寫入)
	"RU"(16 進制數形式的隨機地址資料讀出)
	"WU"(16 進制數形式的隨機地址資料寫入)
資料區分	RS、WS 命令 : ", "(逗號) 其它的命令 : 無
字地址	RS、WS 命令 : "501W" 等 10 進制數表示的數值及 "W" 其它命令 : "01F5" 等 16 進制數表示的數值
讀出數	RS、WS 命令 : "1" 等 10 進制數表示的數值 其它命令 : "0001" 等 16 進制數表示的數值
寫入數值	RS、WS 命令 : "100" 等 10 進制數表示的數值 其它命令 : "0064" 等 16 進制數表示的數值

1 次的命令電文及應答電文可訪問的資料數如下。

命令	RAM	EEPROM
RD	28	28
WD	28	28
RU	28	28
WU	16	16
RS	16	16
WS	16	16

! 使用上的注意事項

- RD、WD、RU、WU 命令中的數值表現形式為 4 個文字。
- 小於 4 個文字時，請在左側添加 "0"，設定為 4 個文字。

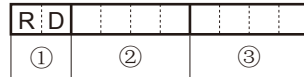
8 - 3 命令的說明

■ 固定長連續資料讀出命令(RD 命令)

用 16 進制數讀出連續資料地址的資料。

● 命令電文

指定起始資料地址及資料數。命令電文的應用層的構成如下。



- ① 命令
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數

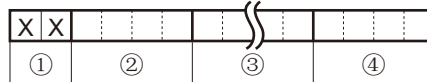
● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時(1個資料讀出)



● 正常時・警告時(多個資料讀出)



● 異常時



- ① 結束代碼
- ② 資料(第1個)
- ③ 資料(第2個~)
- ④ 資料(最後)

XX 中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 8-6 結束代碼一覽 (8-15 頁)。

📖 參考

- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 8-5 應用層的數值表現形式 ■ 16 進制數 (8-13 頁)。
- 警告發生時，對應的資料地址的值變為 0 並被讀出。

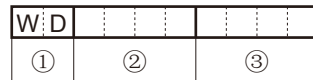
■ 固定長連續資料寫入命令(WD 命令)

用 16 進制數寫入連續的資料地址的資料中。

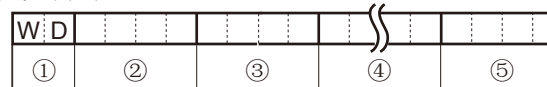
● 命令電文

指定起始資料地址及 1 個以上的資料。命令電文的應用層的構成如下。

● 1 個資料寫入



● 多個資料寫入



- ① 命令
- ② 起始資料地址
- ③ 資料(第1個)
- ④ 資料(第2個~)
- ⑤ 資料(最後)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時



● 異常時



① 結束代碼

XX 中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

☞ 8-6 結束代碼一覽 (8-15 頁)。

📖 參考

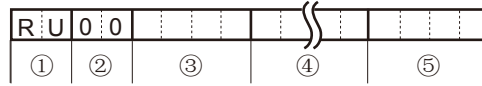
- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
☞ 8-5 應用層的數值表現形式 ■ 16 進制數 (8-13 頁)。
- 警告發生時，不進行對應資料地址的寫入。

■ 固定長隨機讀出命令(RU 命令)

用 16 進制數讀出隨機(不連續)的資料地址中的資料。

● 命令電文

指定 1 個以上的資料地址。命令電文的應用層的構成如下。



- ① 命令
- ② 子命令，固定為00
- ③ 資料地址(第1個)
- ④ 資料地址(第2個~)
- ⑤ 資料地址(最後)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時



● 異常時



- ① 結束代碼
- ② 資料(第1個)
- ③ 資料(第2個~)
- ④ 資料(最後)

XX中為結束代碼。
有關代碼的內容，請參閱

☞ 8-6 結束代碼一覽 (8-15頁)。

📖 參考

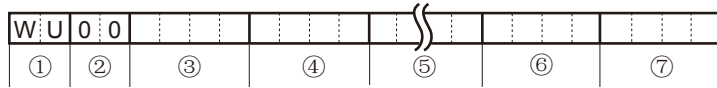
- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
☞ 8-5 應用層的數值表現形式 ■ 16 進制數 (8-13頁)。
- 警告發生時，對應的資料地址的值為0並被讀出。

■ 固定長隨機寫入命令(WU 命令)

用 16 進制數寫入隨機(不連續)的資料地址中的資料。

● 命令電文

把資料地址及資料組化，指定 1 組以上。命令電文的應用層的構成如下。



- ① 命令
- ② 子命令，固定為00
- ③ 資料地址(第1組)
- ④ 寫入資料(第1組)
- ⑤ 資料地址、寫入資料(第2組~)
- ⑥ 資料地址(最後的組)
- ⑦ 寫入資料(最後的組)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時



● 異常時



① 結束代碼

XX中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 8-6 結束代碼一覽 (8-15頁)。

📖 參考

- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 8-5 應用層的數值表現形式 ■ 16 進制數 (8-13頁)。
- 警告發生時，不向對應的資料地址寫入資料。

■ 連續資料讀出命令(RS 命令)

用 10 進制數讀出連續資料地址的資料。

● 命令電文

指定起始資料地址及資料數。命令電文的應用層的構成如下。

R	S	,	4	0	9	6	W	,	1
①	②		③				②		④

- ① 命令
- ② 資料區分
- ③ 起始資料地址 (需要"W")
- ④ 資料數

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時(1個資料讀出)

X	X	,	
①	②		③

● 正常時・警告時(多個資料讀出)

X	X	,		,		,	
①	②		③	②	④	②	⑤

● 異常時

X	X
①	

- ① 結束代碼
- ② 資料區分
- ③ 資料(第1個)
- ④ 資料(第2個~)
- ⑤ 資料(最後)

XX 中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 8-6 結束代碼一覽 (8-15 頁)。

📖 參考

- 有關 10 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 8-5 應用層的數值表現形式 ■ 10 進制數 (8-14 頁)。
- 警告發生時，對應的資料地址的值變為 0 並被讀出。

■ 連續資料寫入命令(WS 命令)

用 10 進制數寫入連續資料地址的資料中。

● 命令電文

指定起始地址及 1 個以上的資料。命令電文的應用層的構成如下。

W	S	,	4	0	9	6	W	,	1	,	6	5
①	②		③				②	④	②		⑤	

- ① 命令
- ② 数据区分
- ③ 起始数据地址 (需要 "W")
- ④ 数据(第1个)
- ⑤ 数据(第2个)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時

X	X
①	

● 異常時

X	X
①	

① 結束代碼

XX 中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 8-6 結束代碼一覽 (8-15 頁)。

📖 參考

- 有關 10 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 8-5 應用層的數值表現形式 ■ 10 進制數 (8-14 頁)。
- 警告發生時，不向對應的資料地址寫入資料。

8 - 4 資料地址的定義

● 資料地址的 RAM・EEPROM 區域

資料地址分類如下。

資料地址 16 進制數	資料地址 10 進制數	名 稱	備 注
100 ~ FFF	256 ~ 4095	EEPROM 訪問資料地址	寫入是對 RAM 區域及 EEPROM 區域的兩者進行訪問，但讀出只是訪問 RAM 區域的資料 由於是向 EEPROM 中寫入，所以電源重新投入後，值不會改變
1000 ~ 4FFF	4096 ~ 20479	RAM 訪問資料地址	讀出/寫入都是訪問 RAM 區域的資料 由於是不向 EEPROM 中寫入，所以電源重新投入後，將回到 EEPROM 中存儲的值
5000 ~ 8FFF	20480 ~ 36863	EEPROM 訪問資料地址	寫入是對 RAM 區域及 EEPROM 區域的兩者進行訪問，但讀出只是訪問 RAM 區域的資料 由於是向 EEPROM 中寫入，所以電源重新投入後，值不會改變

❗ 使用上的注意事項

- EEPROM 的寫入次數有限制。
所以，對寫入頻率非常高的參數，建議寫入沒有寫入次數限制的 RAM 中。
但在電源投入時，寫入 RAM 區域的資料將被 EEPROM 區域的資料覆蓋。

● 寫入資料範圍

當寫入值超過了由各參數決定的範圍時，將不執行寫入，返回異常結束代碼。

● 寫入條件

根據條件不能寫入的場合，也返回異常結束代碼。

● 未定義地址的讀出

讀未定義地址的場合，不能保證讀出資料，結束代碼中不會有異常或警告。

● 未定義地址的寫入

請勿寫入資料到未定義地址。

8 - 5 應用層的數值表現形式

應用層的數值中有資料地址、資料的個數、資料的值，根據命令有 16 進制數及 10 進制數的使用區別。該使用區別對命令電文、應答電文是共通的。

■ 16 進制數

16 進制數的規格如下表。

與規格不符的場合，本機將不進行命令電文的處理，返回異常應答。

項 目	規 格	與規格不符的例
對應的命令	RD WD RU WU	RS 命令(16 進制數不可) WS 命令(16 進制數不可)
可使用的文字	0(30H) ~ 9 (39H) A(41H) ~ F(46H)	1 2 3 a (不可為 a) - 1 2 3 (不可為 -) 1 2 3 (不可為空格)
文字數	4	1 2 3 (3 文字) 0 1 2 3 4 (5 文字)
可表示的數值	8000H ~ 7FFFH (帶符號的資料) 0000H ~ FFFFH (無符號的資料)	
正常文字列的例	0 0 0 0 1 2 A B 0 1 2 3 F F F F	

❗ 使用上的注意事項

- RD、WD、RU、WU 命令中的數值表現形式為 4 個文字。
- 小於 4 個文字時，請在左側添加 "0"，設定為 4 個文字。

■ 10 進制數

10 進制數的規格如下表。

資料地址是在 10 進制數之後立即附加大寫英文字母的 W(57H)。

與規格不符的場合，本機將不進行命令電文的處理，返回異常應答。

項 目	規 格	與規格不符的例
對應的命令	RS WS	RD 命令(10 進制數不可) WD 命令(10 進制數不可)
可使用的文字	0(30H) ~ 9(39H) -(2DH)	1 2 3 A (不可為 A) + 1 2 3 (不可為 +) 1 2 3 (不可為空格)
區分文字	,(2CH) 數值與數值之間加入用於區分的文字	
文字數	1 ~ 5(正數) 2 ~ 6(負數) 1(數值 0)	0 文字(區分用文字之間無任何內容) 1 2 3 4 5 6 (6 文字的正數)
可表示的數值	- 32768 ~ + 32767(帶符號的資料) 0 ~ 65535(無符號資料)	
正數的表示	起始為 1(31H) ~ 9(39H)	0 1 (起始不可為 0)
負數的表示	起始為 -(2DH)，第 2 文字為 1(31H) ~ 9(39H)	- 0 1 (第 2 文字不可為 0)
數值 0 的表示	0	- 0 (不可為 -) 0 0 (不可為 1 個文字以外的其它數)
正常文字列的例	1 3 2 7 6 7 - 1 2 - 3 2 7 6 8	

8 - 6 結束代碼一覽

可從應答電文的結束代碼知道命令電文的應用層處理的結果。

對「正常」以外的結果，分為不做任何處理的「異常」與可能要進行某種處理的「警告」2個級別。

■ 讀出命令的結束代碼

結束代碼	內容	本機的處理
00(正常)	正常結束	返回讀出值
99(異常)	未定義命令	僅返回結束代碼(不附加資料)
10(異常)	參數異常*	僅返回結束代碼(不附加資料)
40(異常)	資料數異常	僅返回結束代碼(不附加資料)
21(警告)	資料地址異常	對應資料地址的資料返回0值
22(警告)	資料範圍異常	對應資料地址的讀出值返回16進制數的8000或7FFF、或者10進制數的-32768或+32767
23(警告)	儀表條件不允許	對應資料地址的資料返回0值

* 參數異常是指如下的異常。

- 違反數值表現形式
- 違反命令電文的形式

■ 寫入命令的結束代碼

結束代碼	內容	本機的處理
00(正常)	正常結束	寫入全部資料
99(異常)	未定義命令	一個資料也不寫入
10(異常)	參數異常*	一個資料也不寫入
40(異常)	資料數異常	一個資料也不寫入
21(警告)	資料地址異常	不寫入對應資料地址
22(警告)	資料範圍異常	不寫入對應資料地址
23(警告)	儀表條件不允許	不寫入對應資料地址

* 參數異常是指如下的異常。

- 違反數值表現形式
- 違反命令電文的形式
- 幀最後處附加有多餘的資料

8 - 7 送受信時間

■ 命令電文、應答電文時間規格

有關主站的命令電文送信及從站的應答電文送信的時分，需要注意以下事項。

● 應答監視時間

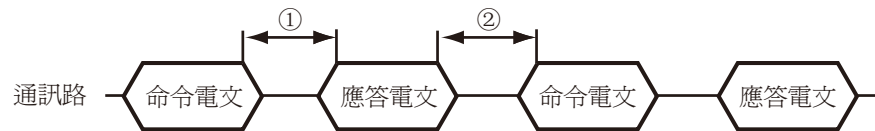
從主站發送完成命令電文後到從站開始發送應答電文為止的最長應答時間為 2 秒 (①的部分)

所以，請把應答監視時間設定為 2 秒。

應答監視時間到時間後，一般是再次發送命令電文。

● 送信開始時間

主站收到應答電文後開始到發送下一個命令電文為止 (向同一從站發送的情況及向不同從站的場合同樣) 需要等待 10ms 以上 (②的部分)

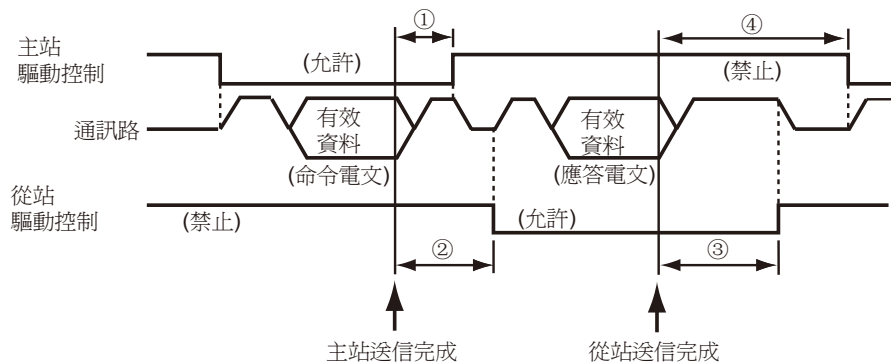


① 主站送信完成 - 從站送信開始時間 = 2000ms 以下

② 從站送信完成 - 主站送信開始時間 = 10ms 以上

■ RS-485 驅動控制時間規格

主站用 RS-485 3 線式直接控制送/收信的情況，請注意如下的時間。



① 主站送信完成 - 驅動禁止時間 = 500 μs 以下

② 從站收信完成 - 驅動允許時間 = 通訊最小應答時間

③ 從站送信完成 - 驅動禁止時間 = 10ms 以下

④ 主站收信完成 - 驅動允許時間 = 10ms 以上

第 9 章 MODBUS 通訊功能

9 - 1 通訊的概要

經由RS-485通訊，使用客戶製作的程序，可以與電腦或者PLC等上位機器通訊。
通訊協議可以選擇CPL通訊（Controller Peripheral Link:本公司上位通訊協議）本公司上位通訊協議和MODBUS通訊。本章對MODBUS通訊進行說明。

■ 特 長

本機的通訊功能有以下特長。

- 對作為上位機器的1台主站，可以最多連接31台本機。
- 上位機器的通訊規格是RS-232C的場合，需使用另售的通訊轉換器CMC10L。
CMC10L可進行RS-232C ↔ RS-485的轉換。
- 本機具有的幾乎所有的參數都可通訊。
有關通訊參數的內容，請參閱
👉 第12章 通訊資料一覽。

❗ 使用上的注意事項

- 對MODBUS通訊，由上位機器設定的本機的通訊地址(參數)在通訊電文中，會有把上位機器的地址「- 1」後的值進行發送的情況。
例) 上位機器設定「1001」時，送出的通訊電文中的通訊地址(參數)為「1000」。
本機針對通訊電文中指定的通訊地址(參數)進行送受信處理。
請在理解上位機器的規格後使用。

■ 設 定

爲了進行MODBUS通訊，需進行如下的設定。

項目名	設定內容	初始值
通訊種類	0:CPL 1:MODBUS/ASCII 2:MODBUS/RTU	0
機器地址	0:不通訊 1 ~ 127	127
傳送速度	0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps 4:57600bps 5:115200bps	2
資料形式(資料長)	0:7位 1:8位	1
資料形式(校驗)	0:偶數校驗 1:奇數校驗 2:無校驗	0
資料形式(停止位)	0:1位 1:2位	0
通訊最小應答時間	1 ~ 250ms	3

- 通訊種類設定爲MODBUS/RTU形式時，與資料形式(資料長)的設定無關，動作按8位資料固定。

❗ 使用上的注意事項

- 不可經由RS-485通訊進行設定。
- RS-232C/RS-485轉換器使用本公司產CMC10Lの場合，請把「通訊最小應答時間」設定爲3ms以上。
另外，CMC10L可支持的最大傳輸速度爲38400bps。

■ 通訊步驟

通訊的步驟如下。

- 從上位機器(主站)對1台本機(從站)發送命令電文。
- 從站接收命令電文，根據電文的內容，進行讀出或寫入處理。
- 然後從站把與處理內容對應的電文作爲應答電文發送。
- 主站接收應答電文。

❗ 使用上的注意事項

- 同一RS-485通訊路上不可有CPL、MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU的多個協議混合使用。

9 - 2 電文的構成

■ 電文的構成

電文構成如下。

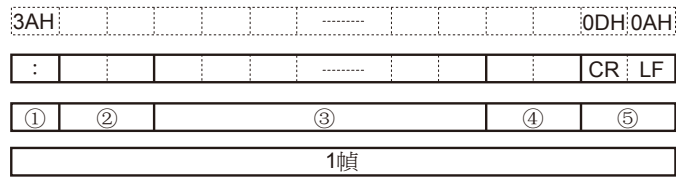
● MODBUS/ASCII

起始代碼及結束代碼以外的電文全部採用 16 進制數的 ASCII 代碼。

MODBUS/ASCII 的電文由如下的 ~ 構成。

的部分中存儲來自主站的送信內容的命令、來自從站的應答內容的應答。

下述的 1 個塊為 1 個字元。



起始代碼(1 字節)

機器地址(2 字節)

送信電文、應答電文

校驗代碼(LRC)(2 字節)

結束代碼(2 字節)

● 起始代碼

起始代碼為冒號(3AH)。

本機收到起始代碼的場合，則判斷為送信電文的起始。所以，收到的訊息中只要沒有結束代碼，則當做是已收到作為電文起始的起始代碼。這是考慮到因干擾等使電文發生異常的場合，通過主站側的下一個電文恢復本機的應答。

● 機器地址

在收到的電文中，機器地址相同的場合本機才生成應答電文。另外，電文中的機器地址是 16 進制數的 2 個字元。

但機器地址為 "00"(30H 30H)的場合，即使機器地址一致也無應答。本機返回與收信設備相同的機器地址作為應答電文。

● 校驗代碼(LRC)

是用於檢查電文在通訊途中是否因某種異常(例如：干擾等)而發生變化的值，是 16 進制數 2 個文字。校驗代碼的作成方法如下。

從機器地址的起始到校驗代碼之前的所有資料進行加法演算。加法運算的值不是發送電文的 ASCII 字元值，而是把 2 個文字的 ASCII 字元轉換後得到的 1 個字節的二進制資料，請注意。

加法演算結果取 2 的補碼。

把加法演算結果的下位 1 字節轉換成用 16 進制表示的 2 個文字。

- 結束代碼 (CR/LF)
表示電文的最後。LF 收信結束後，立即變成收信電文處理的許可狀態。

參考

- 以下舉例說明校驗代碼 (LRC) 的計算。
〔電文例〕

: : 3AH(電文起始)
'0' : 30H(機器地址的第 1 字節)
'A' : 41H(機器地址的第 2 字節)
'0' : 30H(讀出命令的第 1 字節)
'3' : 33H(讀出命令的第 2 字節)
'0' : 30H(起始資料地址的第 1 字節)
'3' : 33H(起始資料地址的第 2 字節)
'E' : 45H(起始資料地址的第 3 字節)
'9' : 39H(起始資料地址的第 4 字節)
'0' : 30H(讀出數的第 1 字節)
'0' : 30H(讀出數的第 2 字節)
'0' : 30H(讀出數的第 3 字節)
'2' : 32H(讀出數的第 4 字節)

把從機器地址的第 1 字節到校驗代碼之前的所有字節相加。加法計算如下

$$0AH + 03H + 03H + E9H + 00H + 02H$$

計算結果為 FBH。

加算結果的 FBH 的下位字節為 FBH，保持不變。FBH 的 2 的補碼為 05H。

把 05H 轉換成 2 個字節的 ASCII 代碼

'0' : 30H

'5' : 35H

'0' (30H) 及 '5' (35H) 的 2 個字節是校驗代碼。

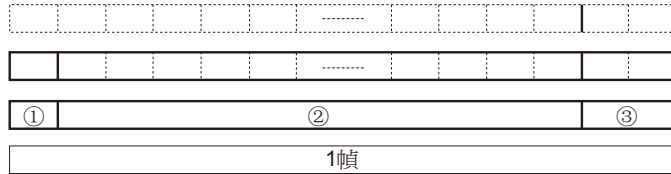
● MODBUS/RTU

電文全部採用二進制資料。

MODBUS/RTU 的電文由下列 ~ 構成。

的部分中存儲來自主站的送信內容的命令、來自從站的應答內容的應答。

電文全部採用二進制資料。(下述的 1 個塊為 1 字節)



機器地址(1 字節)

送信電文、應答電文

校驗代碼(2 字節)

● 機器地址

在收到的電文中，機器地址相同的場合本機才生成應答電文。另外，電文中的機器地址為 1 個字節。但當機器地址為「0」的場合，即使機器地址一致，也無應答。本機返回與受信設備相同的機器地址作為應答電文。

● 校驗代碼(CRC)

是用於檢查電文在通訊途中是否因某種異常(例如：干擾等)而發生變化的值，2 個字節。

校驗代碼(CRC)的生成方法如下所示。

從電文中的機器地址開始到校驗代碼之前的所有字節都是計算對象。計算時直接使用電文的二進制資料。校驗代碼是 16 位資料，可用下述的 C 語言函數 `get_crc16()` 進行計算。在電文中，下位字節在前、上位字節在後。本順序與其它 16 位資料的順序相反。

[說明] 計算 16 位 CRC
 [參數 1] 字元的長度(字節數)
 [參數 2] 字元起始的指針
 [函數值] 計算結果

```
unsigned short get_crc16( signed int len, const unsigned char *p )
{
    unsigned short crc16;
    unsigned short next;
    unsigned short carry;
    signed int i;
    crc16 = 0xffff;
    while ( len > 0 )
    {
        next = (unsigned short) *p;
        crc16 ^= next;
        for ( i = 0; i < 8; i++ )
        {
            carry = crc16 & 0x0001;
            crc16 >>= 1;
            if ( carry != 0 )
            {
                crc16 ^= 0xa001;
            }
        }
        p++;
        len--;
    }
    return crc16;
}
```

● 1 幀結束判定

電文結束(1 幀結束)是當不接收字元的時間超過每種傳送速度規定時間的場合，則判定為 1 幀結束。經過下述的超時時間後，沒有接收到下一個字元的場合，判定為 1 幀結束。

但是，超時時間與下表對應有±1ms的變動。

設定的傳送速度(bps)	超時時間 傳送速度(bps)
4800	9ms 以上
9600	5ms 以上
19200	3ms 以上
38400	2ms 以上
57600	2ms 以上
115200	2ms 以上

■ 命令種類

本機對應的命令(送信電文)的種類如下。

命令種類	內 容		適合級別
	ASCII	RTU	
多個資料讀出	"03"(2 字節)	03H(1 字節)	class 0
多個資料寫入	"10"(2 字節)	10H(1 字節)	class 0
1 個資料寫入	"06"(2 字節)	06H(1 字節)	class 1 *

* 本機不對應除 1 個資料寫入以外的 class1 的命令。

■ 例外代碼

應答電文異常的場合，功能代碼後面附加下述的例外代碼。



異常的種類	例外代碼		內 容
	ASCII	RTU	
不正確的功能代碼	"01"(2 字節)	01H(1 字節)	本機不對應的功能代碼
不正確的資料地址	"02"(2 字節)	02H(1 字節)	含不可讀出或寫入的資料地址
不正確的資料	"03"(2 字節)	03H(1 字節)	上述以外的異常
Busy	"06"(2 字節)	06H(1 字節)	本機處於不能處理的狀態 請再次發送

■ 資料數

1 幀電文可讀出或寫入的資料數如下。

命令種類 (功能代碼)	資料數			
	ASCII		RTU	
	RAM	EEPROM	RAM	EEPROM
多個資料讀出(03)	1 ~ 16 個	1 ~ 16 個	1 ~ 32 個	1 ~ 32 個
多個資料寫入(10)	1 ~ 16 個	1 ~ 16 個	1 ~ 32 個	1 ~ 32 個
1 個資料寫入(06)	1 個	1 個	1 個	1 個

 參考

- 有關 MODBUS 通訊的規格，詳見
 「Modicon Modbus Protocol Reference Guide (PI-MBUS-300 Rev. J)」
 MODICON, Inc.
-  「OPEN MODBUS/TCP SPECIFICATION (Release 1.0)」 Schneider Electric

9 - 3 命令的說明

■ 多個資料讀出命令(03H)

用 16 進制數讀出連續資料地址的資料。

● 命令電文

指定起始資料地址及資料數。命令電文的構成如下。

MODBUS/ASCII

3AH	30H	41H	30H	33H	30H	33H	45H	39H	30H	30H	30H	32H	30H	35H	0DH	0AH
:	0	A	0	3	0	3	E	9	0	0	0	2	0	5	CR	LF
①	②	③	④				⑤			⑥		⑦				

起始代碼

機器地址

功能代碼

起始資料地址

資料數

校驗代碼(LRC)

結束代碼

MODBUS/RTU

0AH	03H	03H	E9H	00H	02H	14H	C0H
①	②	③	④	⑤			

機器地址

功能代碼

起始資料地址

資料數

校驗代碼(CRC)

● 應答電文

應答電文的構成如下。

MODBUS/ASCII

• 正常時的例

3AH	30H	41H	30H	33H	30H	34H	30H	33H	30H	31H	30H	30H	30H	33H	45H	38H	0DH	0AH
:	0	A	0	3	0	4	0	3	0	1	0	0	0	3	E	8	CR	LF
①	②	③	④	⑤			⑥			⑦		⑧						

起始代碼

機器地址

功能代碼

資料數×2

讀出資料 1

讀出資料 2

校驗代碼(LRC)

結束代碼

• 異常時的例

3AH	30H	41H	38H	34H	30H	31H	37H	31H	0DH	0AH
:	0	A	8	4	0	1	7	1	CR	LF
①	②	③	④	⑤	⑥					

起始代碼

機器地址

功能代碼(異常時送信電文的功能代碼的 MSB 置為 1。本例是對未定義的 04 產生 84 應答)

例外代碼 (9-6 頁)

校驗代碼(LRC)

結束代碼

MODBUS/RTU

• 正常時的例

0AH	03H	04H	03H	01H	00H	03H	51H	76H
①	②	③	④	⑤	⑥			

機器地址

功能代碼

讀出數×2(字節數)

讀出資料 1

讀出資料 2

校驗代碼(CRC)

• 異常時的例

0AH	84H	01H	F3H	02H
①	②	③	④	

機器地址

功能代碼(異常時送信電文的功能代碼的 MSB 置為 1。本例是對未定義的 04 產生 84 應答)

例外代碼 (9-6 頁)

校驗代碼(CRC)

■ 多個資料寫入命令(10H)

用 16 進制數寫入連續資料地址的資料。

● 命令電文

指定起始地址、資料數及 1 個以上的資料。命令電文的構成如下。

例) 從 05DDH 的 2 個連續資料地址中，寫入 01A0H 和 0E53H 的值。

MODBUS/ASCII

3AH	30H	31H	31H	30H	30H	35H	44H	44H	30H	30H	30H	32H	30H	34H
:	0	1	1	0	0	5	D	D	0	0	0	2	0	4
①	②	③	④				⑤			⑥				

30H	31H	41H	30H	30H	45H	35H	33H	30H	35H	0DH	0AH
0	1	A	0	0	E	5	3	0	5	CR	LF
⑦				⑧			⑨		⑩		

- 起始代碼
- 機器地址
- 功能代碼
- 寫入起始資料地址 1
- 寫入資料數
- 寫入資料數 x2
- 寫入資料 1
- 寫入資料 2
- 校驗代碼(LRC)
- 結束代碼

MODBUS/RTU

01H	10H	05H	DDH	00H	02H	04H	01H	A0H	0EH	53H	45H	B9H
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧					

- 機器地址
- 功能代碼
- 寫入起始資料地址
- 寫入資料數
- 寫入資料數 x2
- 寫入資料 1
- 寫入資料 2
- 校驗代碼(CRC)

● 應答電文

應答電文的構成如下。

MODBUS/ASCII

3AH	30H	31H	31H	30H	30H	35H	44H	44H	30H	30H	30H	32H	30H	42H	0DH	0AH
:	0	1	1	0	0	5	D	D	0	0	0	2	0	B	CR	LF
①	②	③	④				⑤			⑥	⑦					

- 起始代碼
- 機器地址
- 功能代碼
- 寫入起始資料地址 1
- 寫入資料數
- 校驗代碼(LRC)
- 結束代碼

MODBUS/RTU

01H	10H	05H	DDH	00H	02H	D1H	3EH
①	②	③	④	⑤			

- 機器地址
- 功能代碼
- 寫入起始資料地址
- 寫入資料數
- 校驗代碼(CRC)

 參考

- 異常時的應答電文與多個資料讀出命令異常時相同。

■ 1 個資料寫入命令(06H)

用 16 進制數只寫入 1 個資料地址的資料。

● 送信電文

指定資料地址的資料。命令電文的構成如下。

例) 在 05DDH 的資料地址中寫入 01A0H 的值。

MODBUS/ASCII

3AH	30H	31H	30H	36H	30H	35H	44H	44H	30H	31H	41H	30H	37H	36H	0DH	0AH
:	0	1	0	6	0	5	D	D	0	1	A	0	7	6	CR	LF
①	②	③	④				⑤	⑥	⑦							

起始代碼
 機器地址
 功能代碼
 資料地址
 寫入資料
 校驗代碼(LRC)
 結束代碼

MODBUS/RTU

01H	06H	05H	DDH	01H	A0H	18H	D4H
①	②	③	④	⑤			

機器地址
 功能代碼
 資料地址
 寫入資料
 校驗代碼(CRC)

● 應答電文

正常時的應答電文與送信電文相同。

📖 參考

- 異常時的應答電文與多個資料讀出命令異常時相同。

9 - 4 數值表現形式

數值中含有資料地址、資料的個數、資料的值，全部採用 16 進制數。根據通訊種類 MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU，使用不同的數值表現形式。這對於命令電文、應答電文兩者也是共通的。

■ ASCII 的 16 進制數

ASCII 的 16 進制數的規格如下表。

與規格不符的場合，本機不進行命令電文的處理而返回異常應答。

項 目	規 格	與規格不符的例
可使用的文字	0(30H) ~ 9(39H) A(41H) ~ F(46H)	1 2 3 a (不可為 a) - 1 2 3 (不可為 -) 1 2 3 (不可為空格)
文字數	4 或 2	1 2 3 (3 文字) 0 1 2 3 4 (5 文字)
可表示的數值 (4 個文字)	8000H ~ 7FFFH (帶符號的資料) 0000H ~ FFFFH (無符號資料)	
可表示的數值 (2 個文字)	00H ~ FFH (無符號資料)	
正常文字列的例	0 0 0 0 1 2 A B 0 1 2 3 F F F F 0 1 1 0	

■ RTU 的 16 進制數

RTU 的 16 進制數的規格如下表。

與規格不符的場合，本機將不處理命令電文而返回異常應答。

項 目	規 格	與規格不符的例
可使用的文字	00H ~ FFH (全部)	
文字數	2 或 1	00H 01H 02H (3 個文字)
可表示的數值 (2 個文字)	8000H ~ 7FFFH (帶符號的資料) 0000H ~ FFFFH (無符號資料)	
可表示的數值 (1 個文字)	00H ~ FFH (無符號資料)	
正常文字列的例	00H 00H 12H ABH 01H 23H FFH FFH 10H 04H	

! 使用上的注意事項

- MODBUS 通訊中按照從高位到低位的順序(big-endian：大端)表示數值。

9 - 5 CPL 通訊功能及共通規格

■ 資料地址的定義

請參閱  8-4 資料地址的定義 (8-12 頁)。

■ RS-485 驅動控制時間規格

請參閱  8-7 送收信時間 (8-16 頁)。

第 10 章 CPL/TCP 通訊功能

10 - 1 通訊的概要

本機可採用基於乙太通訊TCP/IP標準的CPL/TCP協議與上位機器通訊。
ROM版本3.00 [1_0_3]之後可利用本功能。

■ 特 長

本機的通訊功能有以下特長。

- 在已連接的本機的右側(僅通訊BOX在左側)或左側上安裝乙太通訊接口的通訊適配器(1個接口)或通訊BOX(4個接口)，連接乙太電纜後，可訪問連接塊內的所有模組。
- 指定本機的IP地址，經由乙太網路，上位機器可與本機進行通訊。
- 本機具有的幾乎所有的參數都可通訊。
通訊參數的內容請參閱
☞ 第12章 通訊資料一覽。

❗ 使用上的注意事項

- 本機對通訊電文中指定的通訊地址(參數)進行送收信處理。
請在理解上位機器的規格後再使用。

■ 設 定

本機要進行CPL/TCP通訊時，必須進行如下的設定。

項 目	初始值
IP地址	192.168.255.254
子網掩碼	255.255.255.0
默認網關	無

- 子網掩碼、默認網關通過選擇SLP-NX(另售品)的實際模組構成畫面的「全體」，可對各鏈路分別進行設定。
- CPL/TCP的使用接口編號為1252，但可根據需要變更。

■ 通訊步驟

CPL/TCP 使用 TCP/IP Socket 接口進行通訊。

TCP/IP Socket 接口的使用方法因上位機器而異，在此對一般的電腦的使用方法進行說明。

- ① 從上位機器(主站)對 1 台本機(從站)確立 TCP/IP Socket 連接。
- ② 從主站對從站發送命令電文。
- ③ 從站接收命令電文，根據電文的內容執行讀出或寫入處理。
- ④ 然後，從站把根據處理內容的電文作為應答電文發送。
- ⑤ 主站接收應答電文。
- ⑥ CPL/TCP 通訊繼續の場合，回到②。
- ⑦ 結束 CPL/TCP 通訊の場合，主站對從站執行 TCP/IP Socket 連接的切斷要求處理。

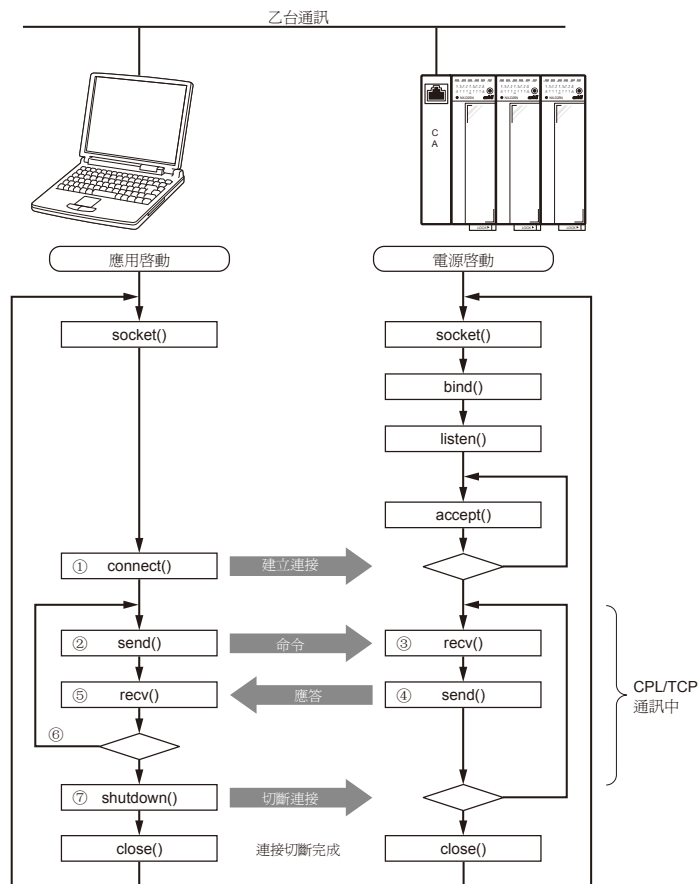
! 使用上的注意事項

- 本機用作 CPL/TCP，其 TCP 的連接最多可對應 2 個 (RS-485 通訊使用時為 1 個)。

詳見

☞ 計裝網絡模組 NX 使用說明書「網絡設計篇」 CP-SP-1313C 第 4 章 網絡功能設計。

■ 一般的 TCP/IP Socket 的通訊步驟



10 - 2 電文的構成

■ 電文的構成

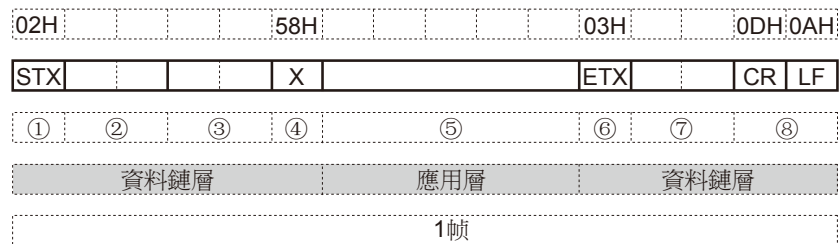
電文構成如下。

電文大致分為資料鏈層、應用層。

- 資料鏈層
具有通訊時必要的基本訊息的層。包含通訊電文的目的地、電文校驗信。
- 應用層
讀寫資料的層。內容根據目的而不同。

電文由下圖的①～⑧構成。

應用層中存儲了來自主站的送信內容的命令、來自從站的應答內容的應答。



- ① STX(電文的開頭)
- ② 機器地址
- ③ 子地址
- ④ 設備區分代碼
- ⑤ 命令電文 = 命令 應答電文 = 回應
- ⑥ ETX(命令/回應的結束)
- ⑦ 校驗和
- ⑧ 定界符(電文的最後)

■ 資料鏈層

● 資料鏈層的概要

資料鏈層是固定長度，規定了各資料的位置、文字數。但是ETX以後的資料鏈層的資料位置根據應用層的文字數移位。

● 應答開始條件

- 只有在本機命令電文的資料鏈層的電文構成全部正確的場合，才發送應答電文。其中的任意一個不正確的場合，不會發送應答電文而處於STX收信等待狀態。

● 資料鏈層的資料定義一覽

資料鏈層的資料定義一覽如下。

資料名	字元代碼	文字數	資料的含義
STX	02H	1	電文的開頭
機器地址	用16進制數0～7FH字元代碼表示	2	通訊對象機器的區別
子地址	"00"(30H, 30H)	2	無功能
設備區分代碼	"X"(58H)或"x"(78H)	1	儀表的類別
ETX	03H	1	應用層的結束位置
校驗和	用2位16進制數00H～FFH字元代碼表示	2	電文的校驗和
定界符	CR(0DH)、LF(0AH)	2	電文的最後

● 資料的說明

● STX(02H)

當本機收到STX的場合，判斷為送信電文的開頭。所以，收到的訊息中只要沒有定界符，則當做是已收到作為電文開頭的STX。這是考慮到因干擾等使電文發生異常的場合，通過主站側的下一個電文恢復本機的應答。

● 機器地址

可使用2位的16進制數字元"00"(30H 30H) ~ "FF"(46H 46H)。作為應答電文，本機返回與收到訊息相同的機器地址。

● 子地址

可使用2位的16進制數字元"00"(30H 30H) ~ "FF"(46H 46H)。作為應答電文，本機返回與收到訊息相同的子地址。

● 設備區分代碼

可使用 "X"(58H)或"x"(78H)。這是對每種機器系列作出的規定，不能選擇其它文字。本機返回與收到訊息相同的設備區分代碼。可把 "X"(58H)用作初始值，再次發送電文時使用"x"(78H)等區分利用電文。

● ETX(03H)

ETX表示應用層的結束。

● 校驗和

檢查電文在通訊途中是否因某種異常(例如：干擾)發生變化的值。
2位16進制數文字。

● 校驗和的生成方法

- ① 從電文的STX到ETX的字元代碼以1個字節為單位進行加法演算
- ② 對加法演算結果的下位1字節以2的補碼計算
- ③ 轉換成2個字節的ASCII代碼

以下舉例說明。

[電文例]

```

STX      : 02H
'0'     : 30H( 機器地址的第1字節)
'1'     : 31H( 機器地址的第2字節)
'0'     : 30H( 子地址的第1字節)
'0'     : 30H( 子地址的第2字節)
'X'     : 58H( 設備區分代碼)
'R'     : 52H( 命令的第1字節)
'D'     : 44H( 命令的第2字節)
(省略)
ETX     : 03H
    
```

① 從電文的STX到ETX的字元代碼逐個字節進行加法演算。如下所示逐個字節進行加法演算

$02H + 30H + 31H + 30H + 30H + 58H + 52H + 44H + \dots + 03H$ ，
計算結果為376H。

② 加算結果376H的下位1字節是76H，76H取2的補碼為8AH。

③ 把8AH轉換成2字節的ASCII代碼

'8' : 38H

'A' : 41H

'8' (38H)與'A'(41H)，2字節是校驗和。

● 定界符 (CR/LF)

表示電文的最後。LF接收結束後，立刻變為允許接收電文處理狀態。

■ 應用層

應用層的構成如下。

項目	內容
命令	"RS"(10進制數形式的連續地址資料讀出)
	"WS"(10進制數形式的連續地址資料寫入)
	"RD"(16進制數形式的連續地址資料讀出)
	"WD"(16進制數形式的連續地址資料寫入)
	"RU"(16進制數形式的隨機地址資料讀出)
	"WU"(16進制數形式的隨機地址資料寫入)
資料區分	RS、WS命令 : ","(逗號) 其它的命令 : 無
字地址	RS、WS命令 : "501W"等10進制數表示的數值及"W" 其它命令 : "01F5"等16進制數表示的數值
讀出數	RS、WS命令 : "1"等10進制數表示的數值 其它命令 : "0001"等16進制數表示的數值
寫入數值	RS、WS命令 : "100"等10進制數表示的數值 其它命令 : "0064"等16進制數表示的數值

1次的命令電文及應答電文可訪問的資料數如下。

命令	RAM	EEPROM
RD	28	28
WD	28	28
RU	28	28
WU	16	16
RS	16	16
WS	16	16

! 使用上的注意事項

- RD、WD、RU、WU命令中的數值表現形式為4個文字。
- 小於4個文字時，請在左側添加"0"，設定為4個文字。

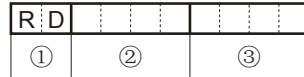
10 - 3 命令的說明

■ 固定長連續資料讀出命令(RD 命令)

用 16 進制數讀出連續資料地址的資料。

● 命令電文

指定起始資料地址及資料數。命令電文的應用層的構成如下。



- ① 命令
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數

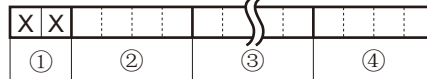
● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時(1個資料讀出)



● 正常時・警告時(多個資料讀出)



● 異常時



- ① 結束代碼
- ② 資料(第1個)
- ③ 資料(第2個~)
- ④ 資料(最後)

XX 中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 10-6 結束代碼一覽 (10-15頁)。

📖 參考

- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 10-5 應用層的數值表現形式的 ■ 16 進制數 (10-13頁)。
- 警告發生時，對應的資料地址的值變為 0 並被讀出。

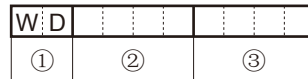
■ 固定長連續資料寫入命令(WD 命令)

用 16 進制數寫入連續的資料地址的資料中。

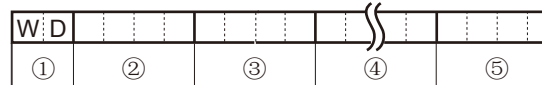
● 命令電文

指定起始資料地址及 1 個以上的資料。命令電文的應用層的構成如下。

● 1個資料寫入



● 多個資料寫入



- ① 命令
- ② 起始資料地址
- ③ 資料(第1個)
- ④ 資料(第2個~)
- ⑤ 資料(最後)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時



● 異常時



- ① 結束代碼

XX中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 10-6 結束代碼一覽 (10-15頁)。

📖 參考

- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 10-5 應用層的數值表現形式的 ■ 16 進制數 (10-13頁)。
- 警告發生時，不進行對應資料地址的寫入。

■ 固定長隨機讀出命令(RU 命令)

用 16 進制數讀出隨機(不連續)的資料地址中的資料。

● 命令電文

指定 1 個以上的資料地址。命令電文的應用層的構成如下。

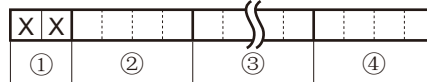


- ① 命令
- ② 子命令，固定為00
- ③ 資料地址(第1個)
- ④ 資料地址(第2個~)
- ⑤ 資料地址(最後)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時



● 異常時



- ① 結束代碼
- ② 資料(第1個)
- ③ 資料(第2個~)
- ④ 資料(最後)

XX中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 10-6 結束代碼一覽 (10-15頁)。

📖 參考

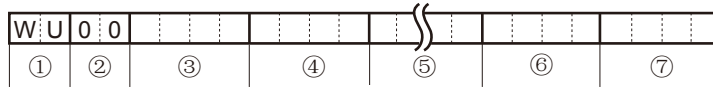
- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 10-5 應用層的數值表現形式的 ■ 16 進制數 (10-13頁)。
- 警告發生時，對應的資料地址的值為0並被讀出。

■ 固定長隨機寫入命令(WU 命令)

用 16 進制數寫入隨機(不連續)的資料地址中的資料。

● 命令電文

把資料地址及資料組化，指定 1 組以上。命令電文的應用層的構成如下。



- ① 命令
- ② 子命令，固定為 00
- ③ 資料地址 (第 1 組)
- ④ 寫入資料 (第 1 組)
- ⑤ 資料地址、寫入資料 (第 2 組~)
- ⑥ 資料地址 (最後的組)
- ⑦ 寫入資料 (最後的組)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

- 正常時・警告時




- 異常時




- ① 結束代碼

XX 中為結束代碼。
有關代碼的內容，請參閱

 10-6 結束代碼一覽 (10-15 頁)。

📖 參考

- 有關 16 進制數的數值表現形式，請參閱
 10-5 應用層的數值表現形式的 ■ 16 進制數 (10-13 頁)。
- 警告發生時，不向對應的資料地址寫入資料。

■ 連續資料讀出命令(RS 命令)

用 10 進制數讀出連續資料地址的資料。

● 命令電文

指定起始資料地址及資料數。命令電文的應用層的構成如下。

R	S	,	4	0	9	6	W	,	1
①	②		③				②		④

- ① 命令
- ② 資料區分
- ③ 起始資料地址 (需要"W")
- ④ 資料數

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

● 正常時・警告時(1個資料讀出)

X	X	,	
①	②		③

● 正常時・警告時(多個資料讀出)

X	X	,		,			,	
①	②		③	②	④	②		⑤

● 異常時

X	X
①	


- ① 結束代碼
- ② 資料區分
- ③ 資料(第1個)
- ④ 資料(第2個~)
- ⑤ 資料(最後)

XX 中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

 10-6 結束代碼一覽 (10-15頁)。

參考

- 有關 10 進制數的數值表現形式，請參閱
 10-5 應用層的數值表現形式的 ■ 10 進制數 (10-14頁)。
- 警告發生時，對應的資料地址的值變為 0 並被讀出。

■ 連續資料寫入命令(WS 命令)

用 10 進制數寫入連續資料地址的資料中。

● 命令電文

指定起始地址及 1 個以上的資料。命令電文的應用層的構成如下。

W	S	,	4	0	9	6	W	,	1	,	6	5
①	②		③				②	④	②	⑤		

- ① 命令
- ② 数据区分
- ③ 起始数据地址 (需要 "W")
- ④ 数据(第1个)
- ⑤ 数据(第2个)

● 應答電文

應答電文的應用層的構成如下。

- 正常時・警告時

X	X
①	

- 異常時

X	X
①	

- ① 結束代碼

XX 中為結束代碼。

有關代碼的內容，請參閱

👉 10-6 結束代碼一覽 (10-15 頁)。

📖 參考

- 有關 10 進制數的數值表現形式，請參閱
👉 10-5 應用層的數值表現形式的 ■ 10 進制數 (10-14 頁)。
- 警告發生時，不向對應的資料地址寫入資料。

10 - 4 資料地址的定義

● 資料地址的 RAM・EEPROM 區域

資料地址分類如下。

資料地址 16 進制數	資料地址 10 進制數	名 稱	備 注
100 ~ FFF	256 ~ 4095	EEPROM 訪問資料地址	寫入是對 RAM 區域及 EEPROM 區域的兩者進行訪問，但讀出只是訪問 RAM 區域的資料 由於是向 EEPROM 中寫入，所以電源重新投入後，值不會改變
1000 ~ 4FFF	4096 ~ 20479	RAM 訪問資料地址	讀出/寫入都是訪問 RAM 區域的資料 由於是不向 EEPROM 中寫入，所以電源重新投入後，將回到 EEPROM 中存儲的值
5000 ~ 8FFF	20480 ~ 36863	EEPROM 訪問資料地址	寫入是對 RAM 區域及 EEPROM 區域的兩者進行訪問，但讀出只是訪問 RAM 區域的資料 由於是向 EEPROM 中寫入，所以電源重新投入後，值不會改變

❗ 使用上的注意事項

- EEPROM 的寫入次數有限制。
所以，對寫入頻率非常高的參數，建議寫入沒有寫入次數限制的 RAM 中。
但在電源投入時，寫入 RAM 區域的資料將被 EEPROM 區域的資料覆蓋。

● 寫入資料範圍

當寫入值超過了由各參數決定的範圍時，將不執行寫入，返回異常結束代碼。

● 寫入條件

根據條件不能寫入的場合，也返回異常結束代碼。

● 未定義地址的讀出

讀未定義地址的場合，不能保證讀出資料，結束代碼中不會有異常或警告。

● 未定義地址的寫入

請勿寫入資料到未定義地址。

10 - 5 應用層的數值表現形式

應用層的數值中有資料地址、資料的個數、資料的值，根據命令有 16 進制數及 10 進制數的使用區別。該使用區別對命令電文、應答電文是共通的。

■ 16 進制數

16 進制數的規格如下表。

與規格不符的場合，本機將不進行命令電文的處理，返回異常應答。

項 目	規 格	與規格不符的例
對應的命令	RD WD RU WU	RS 命令(16 進制數不可) WS 命令(16 進制數不可)
可使用的文字	0(30H) ~ 9(39H) A(41H) ~ F(46H)	1 2 3 a (不可為 a) - 1 2 3 (不可為 -) 1 2 3 (不可為空格)
文字數	4	1 2 3 (3 文字) 0 1 2 3 4 (5 文字)
可表示的數值	8000H ~ 7FFFH (帶符號的資料) 0000H ~ FFFFH (無符號的資料)	
正常文字列的例	0 0 0 0 1 2 A B 0 1 2 3 F F F F	

❗ 使用上的注意事項

- RD、WD、RU、WU 命令中的數值表現形式為 4 個文字。
- 小於 4 個文字時，請在左側添加 "0"，設定為 4 個文字。

■ 10 進制數

10 進制數的規格如下表。

資料地址是在 10 進制數之後立即附加大寫英文字母的 W(57H)。

與規格不符的場合，本機將不進行命令電文的處理，返回異常應答。

項 目	規 格	與規格不符的例
對應的命令	RS WS	RD 命令(10 進制數不可) WD 命令(10 進制數不可)
可使用的文字	0(30H) ~ 9(39H) -(2DH)	1 2 3 A (不可為 A) + 1 2 3 (不可為 +) 1 2 3 (不可為空格)
區分文字	,(2CH) 數值與數值之間加入用於區分的文字	
文字數	1 ~ 5(正數) 2 ~ 6(負數) 1(數值 0)	0 文字(區分用文字之間無任何內容) 1 2 3 4 5 6 (6 文字的正數)
可表示的數值	- 32768 ~ + 32767(帶符號的資料) 0 ~ 65535(無符號資料)	
正數的表示	起始為 1(31H) ~ 9(39H)	0 1 (起始不可為 0)
負數的表示	起始為 -(2DH), 第 2 文字為 1(31H) ~ 9(39H)	- 0 1 (第 2 文字不可為 0)
數值 0 的表示	0	- 0 (不可為 -) 0 0 (不可為 1 個文字以外的其它數)
正常字元的例	1 3 2 7 6 7 - 1 2 - 3 2 7 6 8	

10 - 6 結束代碼一覽

可從應答電文的結束代碼知道命令電文的應用層處理的結果。

對「正常」以外的結果，分為不做任何處理的「異常」與可能要進行某種處理的「警告」2個級別。

■ 讀出命令的結束代碼

結束代碼	內 容	本機的處理
00(正常)	正常結束	返回讀出值
99(異常)	未定義命令	僅返回結束代碼(不附加資料)
10(異常)	參數異常*	僅返回結束代碼(不附加資料)
40(異常)	資料數異常	僅返回結束代碼(不附加資料)
21(警告)	資料地址異常	對應資料地址的資料返回0值
22(警告)	資料範圍異常	對應資料地址的讀出值返回16進制數的8000或7FFF、或者10進制數的-32768或+32767
23(警告)	儀表條件不允許	對應資料地址的資料返回0值

* 參數異常是指如下的異常。

- 違反數值表現形式
- 違反命令電文的形式

■ 寫入命令的結束代碼

結束代碼	內 容	本機的處理
00(正常)	正常結束	寫入全部資料
99(異常)	未定義命令	一個資料也不寫入
10(異常)	參數異常*	一個資料也不寫入
40(異常)	資料數異常	一個資料也不寫入
21(警告)	資料地址異常	不寫入對應資料地址
22(警告)	資料範圍異常	不寫入對應資料地址
23(警告)	儀表條件不允許	不寫入對應資料地址

* 參數異常是指如下的異常。

- 違反數值表現形式
- 違反命令電文的形式
- 幀最後處附加有多餘的資料

第 11 章 MODBUS/TCP 通訊功能

11 - 1 通訊的概要

本機可採用基於乙太通訊 TCP/IP 標準的 MODBUS/TCP 協議與上位機器進行通訊。

■ 特 長

本機的通訊功能的特長如下。

- 在已連接的本機的右側 (僅通訊 BOX 在左側) 或左側上安裝乙太通訊接口的通訊適配器 (1 個接口) 或通訊 BOX (4 個接口)，連接乙太電纜後，可訪問連接塊內的所有模組。
- 指定本機的 IP 地址，經由乙太路由，上位機器可與本機進行通訊。
- 本機具有的幾乎所有的參數都可通訊。
通訊參數的內容請參閱
👉 第 12 章 通訊資料一覽。

❗ 使用上的注意事項

- MODBUS 通訊時，在通訊電文中由上位機器設定的本機的通訊地址 (參數)，會出現把上位機器設定的地址「- 1」後的值進行發送的情況。
例) 上位機器設定「1001」時，送出的通訊電文中的通訊地址 (參數) 為「1000」。
本機對通訊電文中指定的通訊地址 (參數) 進行送收信處理。
請在理解上位機器的規格後再使用。

■ 設 定

本機要進行 MODBUS/TCP 通訊時，必須進行如下設定。

項 目	初始值
IP 地址	192.168.255.254
子網掩碼	255.255.255.0
默認網關	無

- 子網掩碼、默認網關通過選擇 SLP-NX (另售品) 的實際模組構成畫面的「全體」，可對各鏈路分別進行設定。
- MODBUS/TCP 的使用接口編號為 502，但可根據需要變更。

■ 通訊步驟

MODBUS/TCP 使用 TCP/IP Socket 接口進行通訊。

TCP/IP Socket 接口的使用方法因上位機器而異，在此對一般的電腦的使用方法進行說明。

- ① 從上位機器(主站)對 1 台本機(從站)確立 TCP/IP Socket 連接。
- ② 從主站對從站發送命令電文。
- ③ 從站接收命令電文，根據電文的內容執行讀出或寫入處理。
- ④ 然後，從站把根據處理內容的電文作為應答電文發送。
- ⑤ 主站接收應答電文。
- ⑥ MODBUS/TCP 通訊繼續の場合，回到②。
- ⑦ 結束 MODBUS/TCP 通訊の場合，主站對從站執行 TCP/IP Socket 連接的切斷要求處理。

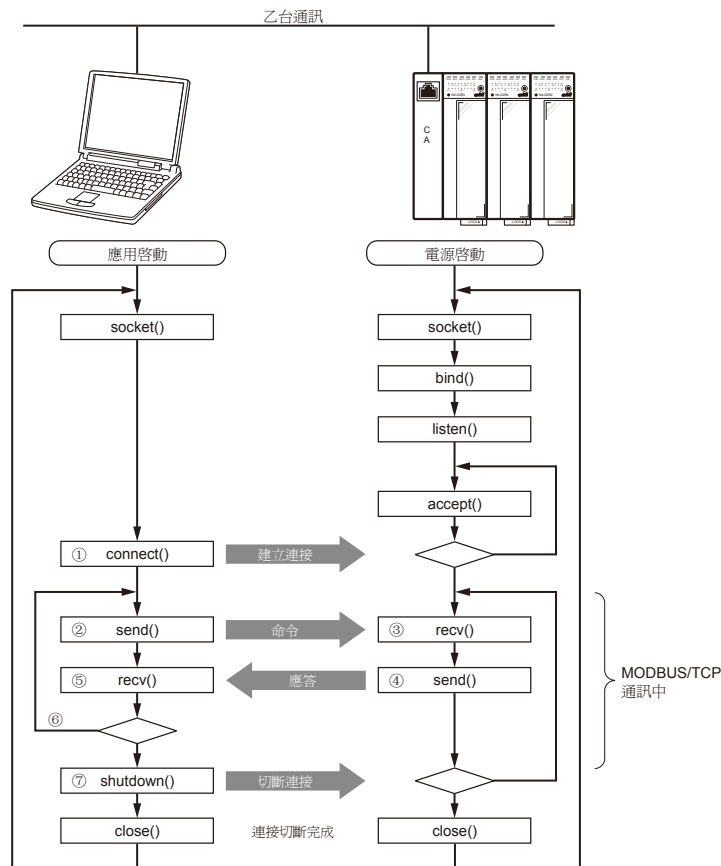
❗ 使用上的注意事項

- 本機用作 MODBUS/TCP，其 TCP 的連接最多可對應 2 個(RS-485 通訊使用時為 1 個)。

詳見

👉 計裝網絡模組 NX 使用說明書「網絡設計篇」 CP-SP-1313C
第 4 章 網絡功能設計。

■ 一般的 TCP/IP Socket 的通訊步驟

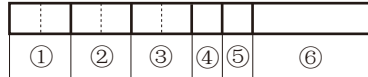


11 - 2 電文的構成

■ 電文的構成

利用 TCP/IP 幀。MODBUS/TCP 的電文在 TCP 資料部表示。

● MODBUS/TCP



- | | |
|--------------------------------|---------------------|
| ① Transaction Identifier(2 字節) | 無特殊定義 |
| ② Protocol Identifier(2 字節) | MODBUS 協議の場合為 0000H |
| ③ Length(2 字節) | 表示④~⑥的字節數 |
| ④ Unit Identifier(1 字節) | 請指定 FFH 或 00H |
| ⑤ Function(1 字節) | 請指定功能代碼 |
| ⑥ Data(n 字節) | 依存於功能代碼的資料列 |

● 詳細資料

- Transaction Identifier
請求~應答成對，具有相同的值。
為了識別對請求作出的應答，通訊主站可使用 Transaction Identifier。
- Protocol Identifier
Modbus 協議の場合指定 0000H。
- Length
Unit Identifier 的 Data 的資料長用字節數表示。
- Unit Identifier
指定 FFH 或 00H。
- Function
指定功能代碼。
- Data
通訊資料。

● 幀的檢測方法

TCP 幀作為一個 MODBUS/TCP 幀。

● 使用接口

MODBUS/TCP 使用的 TCP 接口編號為 502。(可變更)

● 功能代碼

支持 Function Code 3(03H)、16(10H)、(06H)。

■ 例外代碼

應答電文異常的場合，功能代碼之後附加下述的例外代碼。



異常種類	例外代碼	內容
不正確的功能代碼	"01"(2字節)	本機不對應的功能代碼
不正確的資料地址	"02"(2字節)	含有不可讀出及寫入的資料地址
不正確的資料	"03"(2字節)	上述以外的異常
Busy	"06"(2字節)	本機處於不能處理的狀態。請再次再送

■ 資料數

1 幀電文可讀出或寫入的資料數如下。

命令種類 (功能代碼)	資料數	
	RAM	EEPROM
多個資料讀出(03H)	1 ~ 64 個	1 ~ 64 個
多個資料寫入(10H)	1 ~ 32 個	1 ~ 32 個
1 個資料寫入(06H)	1 個	1 個

參考

- 有關 MODBUS 通訊的規格，詳見
 -  「Modicon Modbus Protocol Reference Guide (PI-MBUS-300 Rev.J)」 MODICON, Inc.
 -  「OPEN MODBUS/TCP SPECIFICATION (Release 1.0)」 Schneider Electric

11 - 3 命令的說明

■ 應用部

以後的資料

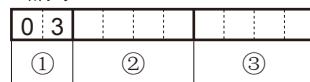


用1個字節、16進制表示(左側是上半字節)。

■ 多個資料讀出命令(03H)

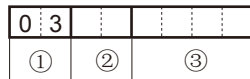
● 1個資料的場合

● 請求



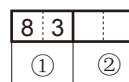
- ① 功能代碼(Read Holding Registers)
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數(=1)

● 應答正常時



- ① 功能代碼(Read Holding Registers)
- ② 字節數(=2)
- ③ 讀出資料

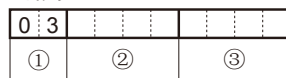
● 應答異常時



- ① 錯誤代碼(Read Holding Registers)
- ② 例外代碼(=01H/02H/03H/06H)

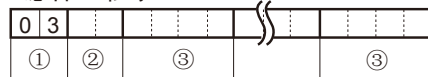
● 多個資料的場合

● 請求



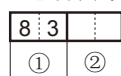
- ① 功能代碼(Read Holding Registers)
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數

● 應答正常時



- ① 功能代碼(Read Holding Registers)
- ② 字節數
- ③ 讀出資料(讀出資料數量的資料是連續的)

● 應答異常時

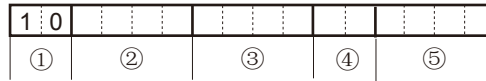


- ① 錯誤代碼(Read Holding Registers)
- ② 例外代碼(=01/02/03/06)

■ 多個資料寫入命令(10H)

● 1個資料の場合

● 請求



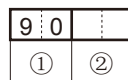
- ① 功能代碼(Write Multiple Registers)
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數(=1)
- ④ 字節數(=資料數×2)
- ⑤ 寫入資料

● 應答正常時



- ① 功能代碼(Write Multiple Registers)
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數(=1)

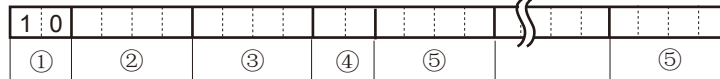
● 應答錯誤時



- ① 錯誤代碼(Write Multiple Registers)
- ② 例外代碼(=01H/02H/03H/06H)

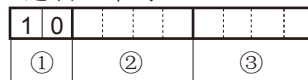
● 多個資料の場合

● 請求



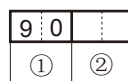
- ① 功能代碼(Write Multiple Registers)
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數
- ④ 字節數(=資料數×2)
- ⑤ 寫入資料

● 應答正常時



- ① 功能代碼(Write Multiple Registers)
- ② 起始資料地址
- ③ 資料數

● 應答異常時



- ① 錯誤代碼(Write Multiple Registers)
- ② 例外代碼(=01H/02H/03H/06H)

■ 1 個資料寫入命令(06H)

● 請求

0:6					
①	②	③			

- ① 功能代碼(Write Single Register)
- ② 寫入地址
- ③ 寫入資料

● 應答正常時

0:6					
①	②	③			

- ① 功能代碼(Write Single Register)
- ② 寫入地址
- ③ 寫入資料(回應)

● 應答異常時

8:6	
①	②

- ① 錯誤代碼(Write Single Register)
- ② 例外代碼(=01H/02H/03H/06H)

第 12 章 通訊資料一覽

一覽表的解說	12-2
監視關聯/通訊配置	12-3
監視關聯/回路模式	12-5
監視關聯/監視	12-6
監視關聯/監視 延遲剩餘時間	12-8
監視關聯/監視 內部演算結果	12-9
標準位元/標準位元	12-10
標準數值/標準數值	12-14
監視關聯/用戶定義位元	12-16
監視關聯/用戶定義數值	12-17
通訊/乙太通訊	12-18
通訊/RS-485通訊	12-19
基本/設置	12-20
基本/回路（輸入分配）	12-21
基本/回路控制	12-22
基本/回路輸出	12-25
基本/位置比例調整	12-26
基本/回路輸出（串級）	12-27
基本/IDLE時/管理模組通訊異常時動作	12-28
基本/位置比例	12-29
輸入輸出/PV輸入	12-30
輸入輸出/連續輸出	12-31
輸入輸出/OUT/DO輸出	12-32
輸入輸出/齊納安全柵調整	12-33
輸入輸出/CT輸入	12-34
SP/SP組選擇	12-35
SP/LSP	12-36
SP/RSP	12-37
SP/SP組態	12-38
事件/事件設定	12-39
事件/事件組態	12-40
PID/PID	12-44
功能/折線表	12-48
功能/內部接點輸入	12-56
功能/邏輯演算	12-58
功能/節能時間比例	12-62
功能/操作量分支輸出	12-63
功能/收信監視	12-64
其它/UFLED設定	12-67
其它/儀表訊息	12-68
其它/PV位號名	12-69
其它/OUT位號名	12-70
其它/可選項位號名	12-71
其它/回路代表位號名	12-72
位圖分配	12-73

一覽表的解說


RAM・EEPROM的讀・寫

無標記	: 可能
x	: 不可能

❗ 使用上的注意事項

- EEPROM地址的讀出與RAM地址的讀出相同，是讀出RAM上的資料。
- 即使是無標記，根據條件，也有不能讀出的情況。

小數點訊息

—	: 無小數點
1 ~ 3	: 固定小數點以後的位數 (通訊的資料是原始值的 10 倍、100 倍、1000 倍)
PID_PV	: 根據回路控制 (基本設定) 庫「回路 PV/SP 小數點位置」的回路 1 ~ 4 設定 (詳見  附-4 小數點訊息 PID_PV (附-19 頁) 。
PV	: 根據 PV 輸入庫「小數點位置」的 PV1 ~ 4 設定
RAMP	: 根據 SP 組態庫「SP 斜坡單位」的回路 1 ~ 4 設定
OUT	: 根據連續輸出庫「輸出小數點位置」的輸出 1 ~ 4 設定
EV	: 根據事件組態庫「小數點位置」的事件編號 1 ~ 24 設定
PID	: 根據回路控制 (擴展設定) 庫「積分時間・微分時間小數點位置」的回路 1 ~ 4 設定
TBL	: 根據折線表庫「折點小數點位置」的折線 1 ~ 8 設定

MODBUS 通訊

❗ 使用上的注意事項

- 對MODBUS通訊，由上位機器設定的本機的通訊地址 (參數) 在通訊電文中，會有把上位機器的地址「 - 1 」後的值進行發送的情況。
例) 上位機器設定「 1001 」時 送出的通訊電文中的通訊地址 (參數) 為「 1000 」。
本機對通訊電文中指定的通訊地址 (參數) 進行送受信處理。
請在理解上位機器的規格後再使用。

監視關聯 / 通訊配置

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	RUN/READY	14352	3810	30736	7810		x		x	-	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	AUTO/MANUAL	14353	3811	30737	7811		x		x	-	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	AT中止/AT執行	14354	3812	30738	7812		x		x	-	*1
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	LSP/RSP	14355	3813	30739	7813		x		x	-	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	PV(回路)	14356	3814	30740	7814		x		x	PID_PV	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	SP	14357	3815	30741	7815		x		x	PID_PV	*2
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	MV	14358	3816	30742	7816		x		x	1	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	RUN/READY	14360	3818	30744	7818		x		x	-	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	AUTO/MANUAL	14361	3819	30745	7819		x		x	-	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	AT中止/AT執行	14362	381A	30746	781A		x		x	-	*1
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	LSP/RSP	14363	381B	30747	781B		x		x	-	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	PV(回路)	14364	381C	30748	781C		x		x	PID_PV	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	SP	14365	381D	30749	781D		x		x	PID_PV	*2
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	MV	14366	381E	30750	781E		x		x	1	
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	RUN/READY	14368	3820	30752	7820		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	AUTO/MANUAL	14369	3821	30753	7821		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	AT中止/AT執行	14370	3822	30754	7822		x		x	-	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	LSP/RSP	14371	3823	30755	7823		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	PV(回路)	14372	3824	30756	7824		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	SP	14373	3825	30757	7825		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應*2
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	MV	14374	3826	30758	7826		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	RUN/READY	14376	3828	30760	7828		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	AUTO/MANUAL	14377	3829	30761	7829		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	AT中止/AT執行	14378	382A	30762	782A		x		x	-	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	LSP/RSP	14379	382B	30763	782B		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	PV(回路)	14380	382C	30764	782C		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	SP	14381	382D	30765	782D		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應*2
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	MV	14382	382E	30766	782E		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	SP組選擇	14592	3900	30976	7900						
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	LSP	14593	3901	30977	7901					PID_PV	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	手動MV	14594	3902	30978	7902					1	*3
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	RUN/READY	14595	3903	30979	7903					-	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	AUTO/MANUAL	14596	3904	30980	7904					-	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	AT中止/AT執行	14597	3905	30981	7905					-	*1
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	LSP/RSP	14598	3906	30982	7906					-	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	SP組選擇	14600	3908	30984	7908					-	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	LSP	14601	3909	30985	7909					PID_PV	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	手動MV	14602	390A	30986	790A					1	*3
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	RUN/READY	14603	390B	30987	790B					-	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	AUTO/MANUAL	14604	390C	30988	790C					-	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	AT中止/AT執行	14605	390D	30989	790D					-	*1
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	LSP/RSP	14606	390E	30990	790E					-	
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	SP組選擇	14608	3910	30992	7910					-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	LSP	14609	3911	30993	7911					PID_PV	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	手動MV	14610	3912	30994	7912					1	NX-D35 不對應*3
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	RUN/READY	14611	3913	30995	7913					-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	AUTO/MANUAL	14612	3914	30996	7914					-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	AT中止/AT執行	14613	3915	30997	7915					-	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	LSP/RSP	14614	3916	30998	7916					-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	SP組選擇	14616	3918	31000	7918					-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	LSP	14617	3919	31001	7919					PID_PV	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	手動MV	14618	391A	31002	791A					1	NX-D35 不對應*3
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	RUN/READY	14619	391B	31003	791B					-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	AUTO/MANUAL	14620	391C	31004	791C					-	NX-D35 不對應
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	AT中止/AT執行	14621	391D	31005	791D					-	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	LSP/RSP	14622	391E	31006	791E					-	NX-D35 不對應

*1 通訊配置的項目名「AT中止/AT執行」與「AT停止/AT啟動」的含義相同。

*2 讀出各回路使用的SP值，讀出斜坡動作中、RSP時變化中的值，在MANUAL中或READY中等斜坡停止的場合，讀出LSP值。

*3 AUTO時禁止寫入，讀出當前的操作量。
MANUAL時寫入的值反映到MV上。

監視關聯 / 通訊配置

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前比例帶	14848	3A00	31232	7A00					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前積分時間	14849	3A01	31233	7A01					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前微分時間	14850	3A02	31234	7A02					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前手動重置	14851	3A03	31235	7A03					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前操作量下限	14852	3A04	31236	7A04					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前操作量上限	14853	3A05	31237	7A05					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前比例帶	14854	3A06	31238	7A06					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前積分時間	14855	3A07	31239	7A07					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前微分時間	14856	3A08	31240	7A08					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前操作量下限	14858	3A0A	31242	7A0A					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前操作量上限	14859	3A0B	31243	7A0B					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前比例帶	14860	3A0C	31244	7A0C					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前積分時間	14861	3A0D	31245	7A0D					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前微分時間	14862	3A0E	31246	7A0E					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前手動重置	14863	3A0F	31247	7A0F					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前操作量下限	14864	3A10	31248	7A10					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前操作量上限	14865	3A11	31249	7A11					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前比例帶	14866	3A12	31250	7A12					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前積分時間	14867	3A13	31251	7A13					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前微分時間	14868	3A14	31252	7A14					PID	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前操作量下限	14870	3A16	31254	7A16					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前操作量上限	14871	3A17	31255	7A17					1	*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前比例帶	14872	3A18	31256	7A18					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前積分時間	14873	3A19	31257	7A19					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前微分時間	14874	3A1A	31258	7A1A					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前手動重置	14875	3A1B	31259	7A1B					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前操作量下限	14876	3A1C	31260	7A1C					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前操作量上限	14877	3A1D	31261	7A1D					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前比例帶	14878	3A1E	31262	7A1E					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前積分時間	14879	3A1F	31263	7A1F					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前微分時間	14880	3A20	31264	7A20					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前操作量下限	14882	3A22	31266	7A22					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前操作量上限	14883	3A23	31267	7A23					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前比例帶	14884	3A24	31268	7A24					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前積分時間	14885	3A25	31269	7A25					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前微分時間	14886	3A26	31270	7A26					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前手動重置	14887	3A27	31271	7A27					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前操作量下限	14888	3A28	31272	7A28					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前操作量上限	14889	3A29	31273	7A29					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前比例帶	14890	3A2A	31274	7A2A					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前積分時間	14891	3A2B	31275	7A2B					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前微分時間	14892	3A2C	31276	7A2C					PID	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前操作量下限	14894	3A2E	31278	7A2E					1	NX-D35 不對應*1
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前操作量上限	14895	3A2F	31279	7A2F					1	NX-D35 不對應*1

1 只要有1個項目寫入了EEPROM中，則同一編號的項目將一起寫入EEPROM中。

監視關聯 / 回路模式

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	回路模式	1	RUN/READY	6960	1B30	23344	5B30					—	
監視關聯	回路模式	1	AUTO/MANUAL	6961	1B31	23345	5B31					—	
監視關聯	回路模式	1	AT 停止/啓動	6962	1B32	23346	5B32					—	
監視關聯	回路模式	1	LSP/RSP	6963	1B33	23347	5B33					—	
監視關聯	回路模式	2	RUN/READY	6976	1B40	23360	5B40					—	
監視關聯	回路模式	2	AUTO/MANUAL	6977	1B41	23361	5B41					—	
監視關聯	回路模式	2	AT 停止/啓動	6978	1B42	23362	5B42					—	
監視關聯	回路模式	2	LSP/RSP	6979	1B43	23363	5B43					—	
監視關聯	回路模式	3	RUN/READY	6992	1B50	23376	5B50					—	NX-D35 不對應
監視關聯	回路模式	3	AUTO/MANUAL	6993	1B51	23377	5B51					—	NX-D35 不對應
監視關聯	回路模式	3	AT 停止/啓動	6994	1B52	23378	5B52					—	NX-D35 不對應
監視關聯	回路模式	3	LSP/RSP	6995	1B53	23379	5B53					—	NX-D35 不對應
監視關聯	回路模式	4	RUN/READY	7008	1B60	23392	5B60					—	NX-D35 不對應
監視關聯	回路模式	4	AUTO/MANUAL	7009	1B61	23393	5B61					—	NX-D35 不對應
監視關聯	回路模式	4	AT 停止/啓動	7010	1B62	23394	5B62					—	NX-D35 不對應
監視關聯	回路模式	4	LSP/RSP	7011	1B63	23395	5B63					—	NX-D35 不對應

監視關聯 / 監視

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 1	10288	2830	26672	6830		x		x	-	參照●警報訊息 1 (12-73 頁)
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 2	10289	2831	26673	6831		x		x	-	參照●警報訊息 2 (12-73 頁)
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 3	10290	2832	26674	6832		x		x	-	參照●警報訊息 3 (12-74 頁)
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 4	10291	2833	26675	6833		x		x	-	參照●警報訊息 4 (12-74 頁)
監視關聯	監視(基本)	1	PV(回路)	10304	2840	26688	6840		x		x	PID_PV	
監視關聯	監視(基本)	1	SP	10305	2841	26689	6841		x		x	PID_PV	*1
監視關聯	監視(基本)	1	MV	10306	2842	26690	6842		x		x	1	
監視關聯	監視(基本)	1	加熱MV	10307	2843	26691	6843		x		x	1	
監視關聯	監視(基本)	1	冷卻MV	10308	2844	26692	6844		x		x	1	
監視關聯	監視(基本)	1	AT 進程	10309	2845	26693	6845		x		x	-	
監視關聯	監視(基本)	1	SP 組選擇	10310	2846	26694	6846		x		x	-	
監視關聯	監視(基本)	1	PID 組選擇	10311	2847	26695	6847		x		x	-	
監視關聯	監視(基本)	1	PV(輸入通道)	10312	2848	26696	6848		x		x	PV	
監視關聯	監視(基本)	2	PV(回路)	10320	2850	26704	6850		x		x	PID_PV	
監視關聯	監視(基本)	2	SP	10321	2851	26705	6851		x		x	PID_PV	*1
監視關聯	監視(基本)	2	MV	10322	2852	26706	6852		x		x	1	
監視關聯	監視(基本)	2	加熱MV	10323	2853	26707	6853		x		x	1	
監視關聯	監視(基本)	2	冷卻MV	10324	2854	26708	6854		x		x	1	
監視關聯	監視(基本)	2	AT 進程	10325	2855	26709	6855		x		x	-	
監視關聯	監視(基本)	2	SP 組選擇	10326	2856	26710	6856		x		x	-	
監視關聯	監視(基本)	2	PID 組選擇	10327	2857	26711	6857		x		x	-	
監視關聯	監視(基本)	2	PV(輸入通道)	10328	2858	26712	6858		x		x	PV	
監視關聯	監視(基本)	3	PV(回路)	10336	2860	26720	6860		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	3	SP	10337	2861	26721	6861		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應*1
監視關聯	監視(基本)	3	MV	10338	2862	26722	6862		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	3	加熱MV	10339	2863	26723	6863		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	3	冷卻MV	10340	2864	26724	6864		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	3	AT 進程	10341	2865	26725	6865		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	3	SP 組選擇	10342	2866	26726	6866		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	3	PID 組選擇	10343	2867	26727	6867		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	3	PV(輸入通道)	10344	2868	26728	6868		x		x	PV	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	PV(回路)	10352	2870	26736	6870		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	SP	10353	2871	26737	6871		x		x	PID_PV	NX-D35 不對應*1
監視關聯	監視(基本)	4	MV	10354	2872	26738	6872		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	加熱MV	10355	2873	26739	6873		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	冷卻MV	10356	2874	26740	6874		x		x	1	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	AT 進程	10357	2875	26741	6875		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	SP 組選擇	10358	2876	26742	6876		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	PID 組選擇	10359	2877	26743	6877		x		x	-	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(基本)	4	PV(輸入通道)	10360	2878	26744	6878		x		x	PV	NX-D35 不對應
監視關聯	監視(MFB)	1	MFB 開度	10384	2890	26768	6890		x		x	1	X-D35(位置比例控制) 以外不對應*2
監視關聯	監視(MFB)	2	MFB 開度	10385	2891	26769	6891		x		x	1	X-D35(位置比例控制) 以外不對應*2
監視關聯	監視(CT)	1	CT1 輸出 ON 時電流	10400	28A0	26784	68A0		x		x	1	
監視關聯	監視(CT)	1	CT1 輸出 OFF 時電流	10401	28A1	26785	68A1		x		x	1	
監視關聯	監視(CT)	2	CT2 輸出 ON 時電流	10402	28A2	26786	68A2		x		x	1	
監視關聯	監視(CT)	2	CT2 輸出 OFF 時電流	10403	28A3	26787	68A3		x		x	1	
監視關聯	監視(CT)	3	CT3 輸出 ON 時電流	10404	28A4	26788	68A4		x		x	1	
監視關聯	監視(CT)	3	CT3 輸出 OFF 時電流	10405	28A5	26789	68A5		x		x	1	
監視關聯	監視(CT)	4	CT4 輸出 ON 時電流	10406	28A6	26790	68A6		x		x	1	
監視關聯	監視(CT)	4	CT4 輸出 OFF 時電流	10407	28A7	26791	68A7		x		x	1	
監視關聯	監視(AO 百分比值)	1	AO 百分比資料	10448	28D0	26832	68D0		x		x	1	
監視關聯	監視(AO 百分比值)	2	AO 百分比資料	10449	28D1	26833	68D1		x		x	1	
監視關聯	監視(AO 百分比值)	3	AO 百分比資料	10450	28D2	26834	68D2		x		x	1	
監視關聯	監視(AO 百分比值)	4	AO 百分比資料	10451	28D3	26835	68D3		x		x	1	

監視關聯 / 監視

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	監視(AO 百分比值)	5	AO 百分比資料	10452	28D4	26836	68D4		x		x	1	
監視關聯	監視(AO 百分比值)	6	AO 百分比資料	10453	28D5	26837	68D5		x		x	1	
監視關聯	監視(AO 百分比值)	7	AO 百分比資料	10454	28D6	26838	68D6		x		x	1	
監視關聯	監視(AO 百分比值)	8	AO 百分比資料	10455	28D7	26839	68D7		x		x	1	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	1	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10464	28E0	26848	68E0		x		x	—	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	2	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10465	28E1	26849	68E1		x		x	—	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	3	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10466	28E2	26850	68E2		x		x	—	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	4	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10467	28E3	26851	68E3		x		x	—	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	5	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10468	28E4	26852	68E4		x		x	—	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	6	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10469	28E5	26853	68E5		x		x	—	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	7	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10470	28E6	26854	68E6		x		x	—	
監視關聯	監視(OUT/DO 端子 ON/OFF)	8	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料	10471	28E7	26855	68E7		x		x	—	

*1 讀出各回路使用的SP值，讀出斜坡動作中、RSP時變化中的值，在MANUAL中或READY中等斜坡停止的場合，讀出LSP值。

*2 MFB開度為包含推定的值，不是實測值。

監視關聯 / 監視 延遲剩餘時間

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	1	延遲剩餘時間	10512	2910	26896	6910		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	2	延遲剩餘時間	10513	2911	26897	6911		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	3	延遲剩餘時間	10514	2912	26898	6912		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	4	延遲剩餘時間	10515	2913	26899	6913		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	5	延遲剩餘時間	10516	2914	26900	6914		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	6	延遲剩餘時間	10517	2915	26901	6915		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	7	延遲剩餘時間	10518	2916	26902	6916		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	8	延遲剩餘時間	10519	2917	26903	6917		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	9	延遲剩餘時間	10520	2918	26904	6918		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	10	延遲剩餘時間	10521	2919	26905	6919		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	11	延遲剩餘時間	10522	291A	26906	691A		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	12	延遲剩餘時間	10523	291B	26907	691B		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	13	延遲剩餘時間	10524	291C	26908	691C		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	14	延遲剩餘時間	10525	291D	26909	691D		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	15	延遲剩餘時間	10526	291E	26910	691E		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	16	延遲剩餘時間	10527	291F	26911	691F		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	17	延遲剩餘時間	10528	2920	26912	6920		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	18	延遲剩餘時間	10529	2921	26913	6921		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	19	延遲剩餘時間	10530	2922	26914	6922		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	20	延遲剩餘時間	10531	2923	26915	6923		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	21	延遲剩餘時間	10532	2924	26916	6924		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	22	延遲剩餘時間	10533	2925	26917	6925		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	23	延遲剩餘時間	10534	2926	26918	6926		x		x	1	
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	24	延遲剩餘時間	10535	2927	26919	6927		x		x	1	

監視關聯 / 監視 內部演算結果

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 1 (位圖)	10608	2970	26992	6970		x		x	-	參照●內部演算結果 1 (12-75 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 2 (位圖)	10609	2971	26993	6971		x		x	-	參照●內部演算結果 2 (12-75 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 3 (位圖)	10610	2972	26994	6972		x		x	-	參照●內部演算結果 3 (12-76 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 5 (位圖)	10612	2974	26996	6974		x		x	-	參照●內部演算結果 5 (12-76 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 13 (位圖)	10620	297C	27004	697C		x		x	-	參照●內部演算結果 13 (12-76 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 21 (位圖)	10628	2984	27012	6984		x		x	-	參照●內部演算結果 21 (12-77 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 42 (位圖)	10649	2999	27033	6999		x		x	-	參照●內部演算結果 42 (12-77 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 43 (位圖)	10650	299A	27034	699A		x		x	-	參照●內部演算結果 43 (12-78 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 44 (位圖)	10651	10651	27035	699B		x		x	-	參照●內部演算結果 44 (12-78 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 54 (位圖)	10661	29A5	27045	69A5		x		x	-	參照●內部演算結果 54 (12-79 頁)
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果 55 (位圖)	10662	29A6	27046	69A6		x		x	-	參照●內部演算結果 55 (12-79 頁)

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	總為0(Off)	17664	4500	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	總為1(On)	17665	4501	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件1	17728	4540	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件2	17729	4541	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件3	17730	4542	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件4	17731	4543	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件5	17732	4544	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件6	17733	4545	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件7	17734	4546	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件8	17735	4547	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件9	17736	4548	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件10	17737	4549	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件11	17738	454A	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件12	17739	454B	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件13	17740	454C	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件14	17741	454D	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件15	17742	454E	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件16	17743	454F	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件17	17744	4550	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件18	17745	4551	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件19	17746	4552	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件20	17747	4553	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件21	17748	4554	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件22	17749	4555	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件23	17750	4556	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件24	17751	4557	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT1 加熱器斷線檢測	17760	4560	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT2 加熱器斷線檢測	17761	4561	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT3 加熱器斷線檢測	17762	4562	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT4 加熱器斷線檢測	17763	4563	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT1 過電流檢測	17764	4564	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT2 過電流檢測	17765	4565	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT3 過電流檢測	17766	4566	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT4 過電流檢測	17767	4567	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT1 短路檢測	17768	4568	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT2 短路檢測	17769	4569	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT3 短路檢測	17770	456A	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT4 短路檢測	17771	456B	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1152 ~ 279)	1	DI1的端子狀態	17792	4580	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1152 ~ 279)	1	DI2的端子狀態	17793	4581	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1152 ~ 279)	1	DI3的端子狀態	17794	4582	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1152 ~ 279)	1	DI4的端子狀態	17795	4583	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	OUT1的端子狀態	17920	4600	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	OUT2的端子狀態	17921	4601	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	OUT3的端子狀態	17922	4602	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	OUT4的端子狀態	17923	4603	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	DO1的端子狀態	17924	4604	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	DO2的端子狀態	17925	4605	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	DO3的端子狀態	17926	4606	—	—		x	x	x	—	
標準位元	標準位元(1280 ~ 407)	1	DO4的端子狀態	17927	4607	—	—		x	x	x	—	

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 1	18048	4680	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 2	18049	4681	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 3	18050	4682	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 4	18051	4683	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 5	18052	4684	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 6	18053	4685	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 7	18054	4686	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 8	18055	4687	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 9	18056	4688	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 10	18057	4689	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 11	18058	468A	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 12	18059	468B	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 13	18060	468C	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 14	18061	468D	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 15	18062	468E	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 16	18063	468F	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 17	18064	4690	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 18	18065	4691	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 19	18066	4692	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 20	18067	4693	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 21	18068	4694	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 22	18069	4695	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 23	18070	4696	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 24	18071	4697	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 25	18072	4698	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 26	18073	4699	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 27	18074	469A	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 28	18075	469B	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 29	18076	469C	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 30	18077	469D	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 31	18078	469E	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 32	18079	469F	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 1 的結果	18080	46A0	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 2 的結果	18081	46A1	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 3 的結果	18082	46A2	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 4 的結果	18083	46A3	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 5 的結果	18084	46A4	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 6 的結果	18085	46A5	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 7 的結果	18086	46A6	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 8 的結果	18087	46A7	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 9 的結果	18088	46A8	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 10 的結果	18089	46A9	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 11 的結果	18090	46AA	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 12 的結果	18091	46AB	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 13 的結果	18092	46AC	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 14 的結果	18093	46AD	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 15 的結果	18094	46AE	—	—	x	x	x	—		
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算 16 的結果	18095	46AF	—	—	x	x	x	—		

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	RS-485通訊狀態 (1幀正常收信)	18185	4709	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路1的RUN/READY狀態	18208	4720	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路2的RUN/READY狀態	18209	4721	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路3的RUN/READY狀態	18210	4722	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路4的RUN/READY狀態	18211	4723	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路1的AUTOMANUAL狀態	18224	4730	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路2的AUTOMANUAL狀態	18225	4731	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路3的AUTOMANUAL狀態	18226	4732	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路4的AUTOMANUAL狀態	18227	4733	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路1的AT停止/AT啟動狀態	18240	4740	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路2的AT停止/AT啟動狀態	18241	4741	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路3的AT停止/AT啟動狀態	18242	4742	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路4的AT停止/AT啟動狀態	18243	4743	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路1的LSP/RSP狀態	18256	4750	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路2的LSP/RSP狀態	18257	4751	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路3的LSP/RSP狀態	18258	4752	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路4的LSP/RSP狀態	18259	4753	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路1的SP斜坡中 (上升斜率)	18288	4770	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路2的SP斜坡中 (上升斜率)	18289	4771	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路3的SP斜坡中 (上升斜率)	18290	4772	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路4的SP斜坡中 (上升斜率)	18291	4773	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路1的SP斜坡中 (下降斜率)	18304	4780	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路2的SP斜坡中 (下降斜率)	18305	4781	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路3的SP斜坡中 (下降斜率)	18306	4782	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路4的SP斜坡中 (下降斜率)	18307	4783	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	全警報代表 (顯示的全警報的OR)	18432	4800	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD1故障(AL11)	18448	4810	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD2故障(AL12)	18449	4811	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD3故障(AL13)	18450	4812	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD4故障(AL14)	18451	4813	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV1 上限異常(AL01)	18464	4820	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV2 上限異常(AL03)	18465	4821	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV3 上限異常(AL05)	18466	4822	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV4 上限異常(AL07)	18467	4823	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV1 下限異常(AL02)	18480	4830	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV2 下限異常(AL04)	18481	4831	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV3 下限異常(AL06)	18482	4832	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV4 下限異常(AL08)	18483	4833	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ1 異常(AL71)	18496	4840	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ2 異常(AL72)	18497	4841	-	-		x	x	x	-	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ3 異常(AL73)	18498	4842	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ4 異常(AL74)	18499	4843	-	-		x	x	x	-	NX-D35 不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 G線斷線	18508	484C	-	-		x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 G線斷線	18509	484D	-	-		x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 Y線斷線	18512	4850	-	-		x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 Y線斷線	18513	4851	-	-		x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 T線/多根線斷線	18516	4854	-	-		x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 T線/多根線斷線	18517	4855	-	-		x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 輸入異常(AL21)	18520	4858	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 輸入異常(AL23)	18521	4859	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 調整中	18524	485C	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 調整中	18525	485D	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 推定中	18528	4860	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 推定中	18529	4861	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 調整異常(AL22)	18536	4868	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 調整異常(AL24)	18537	4869	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 OPEN	18540	486C	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 OPEN	18541	486D	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 CLOSE	18544	4870	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 CLOSE	18545	4871	-	-	x	x	x	-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視1	18560	4880	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視2	18561	4881	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視3	18562	4882	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視4	18563	4883	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視5	18564	4884	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視6	18565	4885	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視7	18566	4886	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視8	18567	4887	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視9	18568	4888	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視10	18569	4889	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視11	18570	488A	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視12	18571	488B	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視13	18572	488C	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視14	18573	488D	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視15	18574	488E	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視16	18575	488F	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT1 輸入異常(AL25)	18592	48A0	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT2 輸入異常(AL26)	18593	48A1	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT3 輸入異常(AL27)	18594	48A2	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT4 輸入異常(AL28)	18595	48A3	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	參數異常(AL94/AL97)	18608	48B0	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	調整資料異常(AL95/AL98)	18609	48B1	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	EEPROM未初始化(AL83)	18610	48B2	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	ROM異常(AL99)	18612	48B4	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	RAM讀寫異常(AL85)	18613	48B5	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	EEPROM讀寫異常(AL86)	18614	48B6	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視1-16的代表(AL31)	18619	48BB	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	模組間通訊送信超時(AL32)	18620	48BC	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	EEPROM寫入中	18621	48BD	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	管理模組收信超時	18622	48BE	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	RS-485設定異常(AL33)	18623	48BF	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	相鄰環形被切斷(AL38)	18624	48C0	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	非相鄰環形被切斷	18625	48C1	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	底板/本體通訊設定不一致(AL53)	18626	48C2	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	底板/本體型號不一致(AL54)	18627	48C3	-	-	x	x	x	-		
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	底板檢測異常(AL55)	18628	48C4	-	-	x	x	x	-		

標準數值 / 標準數值

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	總為0.0	18688	4900	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值1	18751	493F	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值2	18752	4940	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值3	18753	4941	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值4	18754	4942	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值5	18755	4943	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值6	18756	4944	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值7	18757	4945	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值8	18758	4946	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值9	18759	4947	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值10	18760	4948	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值11	18761	4949	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值12	18762	494A	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值13	18763	494B	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值14	18764	494C	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值15	18765	494D	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值16	18766	494E	—	—	x	x	x	—		
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV1	18928	49F0	—	—	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV2	18929	49F1	—	—	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV3	18930	49F2	—	—	x	x	x	1	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV4	18931	49F3	—	—	x	x	x	1	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV1	18944	4A00	—	—	x	x	x	PV1		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV2	18945	4A01	—	—	x	x	x	PV2		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV3	18946	4A02	—	—	x	x	x	PV3		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV4	18947	4A03	—	—	x	x	x	PV4		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI1	18952	4A08	—	—	x	x	x	PV1		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI2	18953	4A09	—	—	x	x	x	PV2		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI3	18954	4A0A	—	—	x	x	x	PV3		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI4	18955	4A0B	—	—	x	x	x	PV4		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路1的PV	18960	4A10	—	—	x	x	x	PID1_PV		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路2的PV	18961	4A11	—	—	x	x	x	PID2_PV		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路3的PV	18962	4A12	—	—	x	x	x	PID3_PV	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路4的PV	18963	4A13	—	—	x	x	x	PID4_PV	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值1	18968	4A18	—	—	x	x	x	2		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值2	18969	4A19	—	—	x	x	x	2		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值3	18970	4A1A	—	—	x	x	x	2	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值4	18971	4A1B	—	—	x	x	x	2	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路1的SP(使用中)	18976	4A20	—	—	x	x	x	PID1_PV	*1	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路2的SP(使用中)	18977	4A21	—	—	x	x	x	PID2_PV	*1	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路3的SP(使用中)	18978	4A22	—	—	x	x	x	PID3_PV	*1, NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路4的SP(使用中)	18979	4A23	—	—	x	x	x	PID4_PV	*1, NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路1的SP(最終到達值)	18992	4A30	—	—	x	x	x	PID1_PV		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路2的SP(最終到達值)	18993	4A31	—	—	x	x	x	PID2_PV		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路3的SP(最終到達值)	18994	4A32	—	—	x	x	x	PID3_PV	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路4的SP(最終到達值)	18995	4A33	—	—	x	x	x	PID4_PV	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路1的SP輸出	19024	4A50	—	—	x	x	x	PID1_PV		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路2的SP輸出	19025	4A51	—	—	x	x	x	PID2_PV		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路3的SP輸出	19026	4A52	—	—	x	x	x	PID3_PV	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路4的SP輸出	19027	4A53	—	—	x	x	x	PID4_PV	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路1的MV	19056	4A70	—	—	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路2的MV	19057	4A71	—	—	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路3的MV	19058	4A72	—	—	x	x	x	1	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路4的MV	19059	4A73	—	—	x	x	x	1	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路1的加熱側MV	19072	4A80	—	—	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路2的加熱側MV	19073	4A81	—	—	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路3的加熱側MV	19074	4A82	—	—	x	x	x	1	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路4的加熱側MV	19075	4A83	—	—	x	x	x	1	NX-D35 不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路1的冷卻側MV	19088	4A90	—	—	x	x	x	1		

標準數值 / 標準數值

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路2的冷卻側MV	19089	4A91	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路3的冷卻側MV	19090	4A92	-	-	x	x	x	1	NX-D35不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路4的冷卻側MV	19091	4A93	-	-	x	x	x	1	NX-D35不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB1開度(包含推定)	19104	4AA0	-	-	x	x	x	1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應*2	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB2開度(包含推定)	19105	4AA1	-	-	x	x	x	1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應*2	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB1開度(實測值)	19120	4AB0	-	-	x	x	x	1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB2開度(實測值)	19121	4AB1	-	-	x	x	x	1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT1 輸出ON時電流	19136	4AC0	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT2 輸出ON時電流	19137	4AC1	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT3 輸出ON時電流	19138	4AC2	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT4 輸出ON時電流	19139	4AC3	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT1 輸出OFF時電流	19152	4AD0	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT2 輸出OFF時電流	19153	4AD1	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT3 輸出OFF時電流	19154	4AD2	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT4 輸出OFF時電流	19155	4AD3	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路1的偏差(PV-SP)	19168	4AE0	-	-	x	x	x	PID1_PV		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路2的偏差(PV-SP)	19169	4AE1	-	-	x	x	x	PID2_PV		
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路3的偏差(PV-SP)	19170	4AE2	-	-	x	x	x	PID3_PV	NX-D35不對應	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路4的偏差(PV-SP)	19171	4AE3	-	-	x	x	x	PID4_PV	NX-D35不對應	
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件1 定時器剩餘時間	19296	4B60	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件2 定時器剩餘時間	19297	4B61	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件3 定時器剩餘時間	19298	4B62	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件4 定時器剩餘時間	19299	4B63	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件5 定時器剩餘時間	19300	4B64	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件6 定時器剩餘時間	19301	4B65	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件7 定時器剩餘時間	19302	4B66	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件8 定時器剩餘時間	19303	4B67	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件9 定時器剩餘時間	19304	4B68	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件10 定時器剩餘時間	19305	4B69	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件11 定時器剩餘時間	19306	4B6A	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件12 定時器剩餘時間	19307	4B6B	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件13 定時器剩餘時間	19308	4B6C	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件14 定時器剩餘時間	19309	4B6D	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件15 定時器剩餘時間	19310	4B6E	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件16 定時器剩餘時間	19311	4B6F	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件17 定時器剩餘時間	19312	4B70	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件18 定時器剩餘時間	19313	4B71	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件19 定時器剩餘時間	19314	4B72	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件20 定時器剩餘時間	19315	4B73	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件21 定時器剩餘時間	19316	4B74	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件22 定時器剩餘時間	19317	4B75	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件23 定時器剩餘時間	19318	4B76	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件24 定時器剩餘時間	19319	4B77	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	位置比例1中使用的MV	19360	4BA0	-	-	x	x	x	1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	位置比例2中使用的MV	19361	4BA1	-	-	x	x	x	1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應	
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT1 時間比例電流	19376	4BB0	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT2 時間比例電流	19377	4BB1	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT3 時間比例電流	19378	4BB2	-	-	x	x	x	1		
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT4 時間比例電流	19379	4BB3	-	-	x	x	x	1		

*1 讀出各回路中使用的SP值。斜坡動作中讀出RSP中變化中的值。

MANUAL 中或READY 中等斜坡處於停止狀態的場合，讀出LSP 值。

*2 該MFB開度是與監視關聯/監視(基本)的MFB開度(12-6頁)相同的值。

監視關聯 / 用戶定義位元

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 1 ~ 16	10080	2760	26464	6760					—	參照●用戶定義位元 1 ~ 16 (12-80頁)
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 1	10081	2761	26465	6761					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 2	10082	2762	26466	6762					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 3	10083	2763	26467	6763					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 4	10084	2764	26468	6764					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 5	10085	2765	26469	6765					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 6	10086	2766	26470	6766					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 7	10087	2767	26471	6767					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 8	10088	2768	26472	6768					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 9	10089	2769	26473	6769					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 10	10090	276A	26474	676A					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 11	10091	276B	26475	676B					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 12	10092	276C	26476	676C					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 13	10093	276D	26477	676D					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 14	10094	276E	26478	676E					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 15	10095	276F	26479	676F					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 16	10096	2770	26480	6770					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 17 ~ 32	10097	2771	26481	6771					—	參照●用戶定義位元 17 ~ 32 (12-80頁)
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 17	10098	2772	26482	6772					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 18	10099	2773	26483	6773					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 19	10100	2774	26484	6774					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 20	10101	2775	26485	6775					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 21	10102	2776	26486	6776					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 22	10103	2777	26487	6777					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 23	10104	2778	26488	6778					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 24	10105	2779	26489	6779					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 25	10106	277A	26490	677A					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 26	10107	277B	26491	677B					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 27	10108	277C	26492	677C					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 28	10109	277D	26493	677D					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 29	10110	277E	26494	677E					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 30	10111	277F	26495	677F					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 31	10112	2780	26496	6780					—	
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 32	10113	2781	26497	6781					—	

監視關聯/用戶定義數值

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 1	12224	2FC0	28608	6FC0					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 2	12225	2FC1	28609	6FC1					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 3	12226	2FC2	28610	6FC2					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 4	12227	2FC3	28611	6FC3					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 5	12228	2FC4	28612	6FC4					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 6	12229	2FC5	28613	6FC5					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 7	12230	2FC6	28614	6FC6					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 8	12231	2FC7	28615	6FC7					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 9	12232	2FC8	28616	6FC8					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 10	12233	2FC9	28617	6FC9					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 11	12234	2FCA	28618	6FCA					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 12	12235	2FCB	28619	6FCB					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 13	12236	2FCC	28620	6FCC					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 14	12237	2FCD	28621	6FCD					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 15	12238	2FCE	28622	6FCE					-	
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 16	12239	2FCF	28623	6FCF					-	

通訊 / 乙太通訊

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 1	—	—	800	0320	x	x		x	—	
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 2	—	—	801	0321	x	x		x	—	
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 3	—	—	802	0322	x	x		x	—	
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 4	—	—	803	0323	x	x		x	—	
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 5	—	—	804	0324	x	x		x	—	
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 6	—	—	805	0325	x	x		x	—	
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 1	—	—	817	0331	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 2	—	—	818	0332	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 3	—	—	819	0333	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 4	—	—	820	0334	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 1	—	—	821	0335	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 2	—	—	822	0336	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 3	—	—	823	0337	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 4	—	—	824	0338	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 1	—	—	825	0339	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 2	—	—	826	033A	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 3	—	—	827	033B	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 4	—	—	828	033C	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	CPL/TCP 接口編號	—	—	829	033D	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
通訊	乙太通訊	1	MODBUS/TCP 接口編號	—	—	830	033E	x	x			—	設定變更內容在重新投入電源後才有效

通訊 /RS-485 通訊

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
通訊	RS-485 通訊	1	通訊種類	—	—	26624	6800					—	
通訊	RS-485 通訊	1	機器地址	—	—	26625	6801					—	
通訊	RS-485 通訊	1	傳送速度	—	—	26626	6802					—	
通訊	RS-485 通訊	1	資料形式(資料長)	—	—	26627	6803					—	
通訊	RS-485 通訊	1	資料形式(校驗)	—	—	26628	6804					—	
通訊	RS-485 通訊	1	資料形式(停止位)	—	—	26629	6805					—	
通訊	RS-485 通訊	1	通訊最小應答時間	—	—	26630	6806					—	

基本 / 設置

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
基本	設定	1	SP 使用組數	8818	2272	25202	6272					—	
基本	設定	1	電源投入時啟動延時	8820	2274	25204	6274					—	
基本	設定	1	高功能密碼 1	8828	227C	25212	627C					—	
基本	設定	1	高功能密碼 2	8829	227D	25213	627D					—	
基本	設定	1	高功能密碼 3	8830	227E	25214	627E					—	
基本	設定	1	高功能密碼 4	8831	227F	25215	627F					—	
基本	設定	1	高功能密碼 5	8832	2280	25216	6280					—	
基本	設定	1	高功能密碼 6	8833	2281	25217	6281					—	
基本	設定	1	高功能密碼 7	8834	2282	25218	6282					—	
基本	設定	1	高功能密碼 8	8835	2283	25219	6283					—	
基本	設定	1	高功能密碼 9	8836	2284	25220	6284					—	
基本	設定	1	高功能密碼 10	8837	2285	25221	6285					—	
基本	設定	1	高功能密碼 11	8838	2286	25222	6286					—	
基本	設定	1	高功能密碼 12	8839	2287	25223	6287					—	
基本	設定	1	高功能密碼 13	8840	2288	25224	6288					—	
基本	設定	1	高功能密碼 14	8841	2289	25225	6289					—	
基本	設定	1	高功能密碼 15	8842	228A	25226	628A					—	
基本	設定	1	高功能密碼 16	8843	228B	25227	628B					—	
基本	設定	1	回路種類	8880	22B0	25264	62B0					—	設定變更內容在重新投入電源後才有效
基本	設定	1	全部鎖定解除	8882	22B2	25266	62B2					—	

基本/回路(輸入分配)

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	回路(輸入分配)	1	PV分配	10704	29D0	27088	69D0					-	
基本	回路(輸入分配)	1	RSP分配	10705	29D1	27089	69D1					-	
基本	回路(輸入分配)	1	AI分配	10707	29D3	27091	69D3					-	
基本	回路(輸入分配)	2	PV分配	10720	29E0	27104	69E0					-	
基本	回路(輸入分配)	2	RSP分配	10721	29E1	27105	69E1					-	
基本	回路(輸入分配)	2	AI分配	10723	29E3	27107	69E3					-	
基本	回路(輸入分配)	3	PV分配	10736	29F0	27120	69F0					-	NX-D35不對應
基本	回路(輸入分配)	3	RSP分配	10737	29F1	27121	69F1					-	NX-D35不對應
基本	回路(輸入分配)	3	AI分配	10739	29F3	27123	69F3					-	
基本	回路(輸入分配)	4	PV分配	10752	2A00	27136	6A00					-	NX-D35不對應
基本	回路(輸入分配)	4	RSP分配	10753	2A01	27137	6A01					-	NX-D35不對應
基本	回路(輸入分配)	4	AI分配	10755	2A03	27139	6A03					-	

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	回路控制(基本設定)	1	回路PV/SP小數點位置	8048	1F70	24432	5F70					-	
基本	回路控制(基本設定)	1	控制動作	8050	1F72	24434	5F72					-	
基本	回路控制(基本設定)	1	控制算法	8051	1F73	24435	5F73					-	
基本	回路控制(基本設定)	1	比例帶用範圍幅下限	8052	1F74	24436	5F74					PID_PV	
基本	回路控制(基本設定)	1	比例帶用範圍幅上限	8053	1F75	24437	5F75					PID_PV	
基本	回路控制(基本設定)	1	AT種類	8054	1F76	24438	5F76					-	
基本	回路控制(基本設定)	1	加熱冷卻控制不感帶	8055	1F77	24439	5F77					1	
基本	回路控制(基本設定)	1	PID演算初始操作量	8056	1F78	24440	5F78					1	
基本	回路控制(基本設定)	2	回路PV/SP小數點位置	8064	1F80	24448	5F80					-	
基本	回路控制(基本設定)	2	控制動作	8066	1F82	24450	5F82					-	
基本	回路控制(基本設定)	2	控制算法	8067	1F83	24451	5F83					-	
基本	回路控制(基本設定)	2	比例帶用範圍幅下限	8068	1F84	24452	5F84					PID_PV	
基本	回路控制(基本設定)	2	比例帶用範圍幅上限	8069	1F85	24453	5F85					PID_PV	
基本	回路控制(基本設定)	2	AT種類	8070	1F86	24454	5F86					-	
基本	回路控制(基本設定)	2	加熱冷卻控制不感帶	8071	1F87	24455	5F87					1	
基本	回路控制(基本設定)	2	PID演算初始操作量	8072	1F88	24456	5F88					1	
基本	回路控制(基本設定)	3	回路PV/SP小數點位置	8080	1F90	24464	5F90					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	3	控制動作	8082	1F92	24466	5F92					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	3	控制算法	8083	1F93	24467	5F93					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	3	比例帶用範圍幅下限	8084	1F94	24468	5F94					PID_PV	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	3	比例帶用範圍幅上限	8085	1F95	24469	5F95					PID_PV	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	3	AT種類	8086	1F96	24470	5F96					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	3	加熱冷卻控制不感帶	8087	1F97	24471	5F97					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	3	PID演算初始操作量	8088	1F98	24472	5F98					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	回路PV/SP小數點位置	8096	1FA0	24480	5FA0					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	控制動作	8098	1FA2	24482	5FA2					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	控制算法	8099	1FA3	24483	5FA3					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	比例帶用範圍幅下限	8100	1FA4	24484	5FA4					PID_PV	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	比例帶用範圍幅上限	8101	1FA5	24485	5FA5					PID_PV	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	AT種類	8102	1FA6	24486	5FA6					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	加熱冷卻控制不感帶	8103	1FA7	24487	5FA7					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(基本設定)	4	PID演算初始操作量	8104	1FA8	24488	5FA8					1	NX-D35不對應

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	回路控制(擴展設定)	1	PID演算初始化	8112	1FB0	24496	5FB0					-	
基本	回路控制(擴展設定)	1	積分時間·微分時間小數點位置	8113	1FB1	24497	5FB1					-	
基本	回路控制(擴展設定)	1	MANUAL變更時動作	8114	1FB2	24498	5FB2					-	
基本	回路控制(擴展設定)	1	預置MANUAL值	8115	1FB3	24499	5FB3					1	
基本	回路控制(擴展設定)	1	操作量上升變化限幅	8116	1FB4	24500	5FB4					2	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	1	操作量下降變化限幅	8117	1FB5	24501	5FB5					2	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	1	AT時操作量下限	8119	1FB7	24503	5FB7					1	
基本	回路控制(擴展設定)	1	AT時操作量上限	8120	1FB8	24504	5FB8					1	
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域動作選擇	8123	1FBB	24507	5FBB					-	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域1	8124	1FBC	24508	5FBC					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域2	8125	1FBD	24509	5FBD					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域3	8126	1FBE	24510	5FBE					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域用回差	8131	1FC3	24515	5FC3					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	2	PID演算初始化	8144	1FD0	24528	5FD0					-	
基本	回路控制(擴展設定)	2	積分時間·微分時間小數點位置	8145	1FD1	24529	5FD1					-	
基本	回路控制(擴展設定)	2	MANUAL變更時動作	8146	1FD2	24530	5FD2					-	
基本	回路控制(擴展設定)	2	預置MANUAL值	8147	1FD3	24531	5FD3					1	
基本	回路控制(擴展設定)	2	操作量上升變化限幅	8148	1FD4	24532	5FD4					2	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	2	操作量下降變化限幅	8149	1FD5	24533	5FD5					2	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	2	AT時操作量下限	8151	1FD7	24535	5FD7					1	
基本	回路控制(擴展設定)	2	AT時操作量上限	8152	1FD8	24536	5FD8					1	
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域動作選擇	8155	1FDB	24539	5FDB					-	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域1	8156	1FDC	24540	5FDC					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域2	8157	1FDD	24541	5FDD					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域3	8158	1FDE	24542	5FDE					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域用回差	8163	1FE3	24547	5FE3					PID_PV	NX-D15不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	PID演算初始化	8176	1FF0	24560	5FF0					-	
基本	回路控制(擴展設定)	3	積分時間·微分時間小數點位置	8177	1FF1	24561	5FF1					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	MANUAL變更時動作	8178	1FF2	24562	5FF2					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	預置MANUAL值	8179	1FF3	24563	5FF3					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	操作量上升變化限幅	8180	1FF4	24564	5FF4					2	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	操作量下降變化限幅	8181	1FF5	24565	5FF5					2	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	AT時操作量下限	8183	1FF7	24567	5FF7					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	AT時操作量上限	8184	1FF8	24568	5FF8					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域動作選擇	8187	1FFB	24571	5FFB					-	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域1	8188	1FFC	24572	5FFC					PID_PV	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域2	8189	1FFD	24573	5FFD					PID_PV	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域3	8190	1FFE	24574	5FFE					PID_PV	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域用回差	8195	2003	24579	6003					PID_PV	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	PID演算初始化	8208	2010	24592	6010					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	積分時間·微分時間小數點位置	8209	2011	24593	6011					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	MANUAL變更時動作	8210	2012	24594	6012					-	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	預置MANUAL值	8211	2013	24595	6013					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	操作量上升變化限幅	8212	2014	24596	6014					2	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	操作量下降變化限幅	8213	2015	24597	6015					2	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	AT時操作量下限	8215	2017	24599	6017					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	AT時操作量上限	8216	2018	24600	6018					1	NX-D35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域動作選擇	8219	201B	24603	601B					-	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域1	8220	201C	24604	601C					PID_PV	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域2	8221	201D	24605	601D					PID_PV	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域3	8222	201E	24606	601E					PID_PV	NX-D15/35不對應
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域用回差	8227	2023	24611	6023					PID_PV	NX-D15/35不對應

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	回路控制(算法)	1	AT時調整係數 比例帶	8240	2030	24624	6030					2	
基本	回路控制(算法)	1	AT時調整係數 積分時間	8241	2031	24625	6031					2	
基本	回路控制(算法)	1	AT時調整係數 微分時間	8242	2032	24626	6032					2	
基本	回路控制(算法)	1	JF 整定幅	8246	2036	24630	6036					2	
基本	回路控制(算法)	1	JF 超調抑制係數	8247	2037	24631	6037					—	
基本	回路控制(算法)	1	SP 滯後常數	8250	203A	24634	603A					1	
基本	回路控制(算法)	2	AT時調整係數 比例帶	8272	2050	24656	6050					2	
基本	回路控制(算法)	2	AT時調整係數 積分時間	8273	2051	24657	6051					2	
基本	回路控制(算法)	2	AT時調整係數 微分時間	8274	2052	24658	6052					2	
基本	回路控制(算法)	2	JF 整定幅	8278	2056	24662	6056					2	
基本	回路控制(算法)	2	JF 超調抑制係數	8279	2057	24663	6057					—	
基本	回路控制(算法)	2	SP 滯後常數	8282	205A	24666	605A					1	
基本	回路控制(算法)	3	AT時調整係數 比例帶	8304	2070	24688	6070					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	3	AT時調整係數 積分時間	8305	2071	24689	6071					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	3	AT時調整係數 微分時間	8306	2072	24690	6072					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	3	JF 整定幅	8310	2076	24694	6076					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	3	JF 超調抑制係數	8311	2077	24695	6077					—	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	3	SP 滯後常數	8314	207A	24698	607A					1	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	4	AT時調整係數 比例帶	8336	2090	24720	6090					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	4	AT時調整係數 積分時間	8337	2091	24721	6091					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	4	AT時調整係數 微分時間	8338	2092	24722	6092					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	4	JF 整定幅	8342	2096	24726	6096					2	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	4	JF 超調抑制係數	8343	2097	24727	6097					—	NX-D35 不對應
基本	回路控制(算法)	4	SP 滯後常數	8346	209A	24730	609A					1	NX-D35 不對應

基本 / 回路輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	回路輸出(操作量)	1	READY時操作量	8368	20B0	24752	60B0					1	
基本	回路輸出(操作量)	1	READY時操作量(加熱側)	8369	20B1	24753	60B1					1	
基本	回路輸出(操作量)	1	READY時操作量(冷卻側)	8370	20B2	24754	60B2					1	
基本	回路輸出(操作量)	1	PV異常時操作量選擇	8371	20B3	24755	60B3					-	
基本	回路輸出(操作量)	1	PV異常時操作量	8372	20B4	24756	60B4					1	
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出1	8373	20B5	24757	60B5					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出2	8374	20B6	24758	60B6					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出3	8375	20B7	24759	60B7					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出4	8376	20B8	24760	60B8					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出5	8377	20B9	24761	60B9					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出6	8378	20BA	24762	60BA					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出7	8379	20BB	24763	60BB					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出8	8380	20BC	24764	60BC					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	READY時操作量	8384	20C0	24768	60C0					1	
基本	回路輸出(操作量)	2	READY時操作量(加熱側)	8385	20C1	24769	60C1					1	
基本	回路輸出(操作量)	2	READY時操作量(冷卻側)	8386	20C2	24770	60C2					1	
基本	回路輸出(操作量)	2	PV異常時操作量選擇	8387	20C3	24771	60C3					-	
基本	回路輸出(操作量)	2	PV異常時操作量	8388	20C4	24772	60C4					1	
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出1	8389	20C5	24773	60C5					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出2	8390	20C6	24774	60C6					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出3	8391	20C7	24775	60C7					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出4	8392	20C8	24776	60C8					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出5	8393	20C9	24777	60C9					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出6	8394	20CA	24778	60CA					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出7	8395	20CB	24779	60CB					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出8	8396	20CC	24780	60CC					1	NX-D15不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	READY時操作量	8400	20D0	24784	60D0					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	READY時操作量(加熱側)	8401	20D1	24785	60D1					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	READY時操作量(冷卻側)	8402	20D2	24786	60D2					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	PV異常時操作量選擇	8403	20D3	24787	60D3					-	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	PV異常時操作量	8404	20D4	24788	60D4					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出1	8405	20D5	24789	60D5					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出2	8406	20D6	24790	60D6					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出3	8407	20D7	24791	60D7					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出4	8408	20D8	24792	60D8					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出5	8409	20D9	24793	60D9					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出6	8410	20DA	24794	60DA					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出7	8411	20DB	24795	60DB					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出8	8412	20DC	24796	60DC					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	READY時操作量	8416	20E0	24800	60E0					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	READY時操作量(加熱側)	8417	20E1	24801	60E1					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	READY時操作量(冷卻側)	8418	20E2	24802	60E2					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	PV異常時操作量選擇	8419	20E3	24803	60E3					-	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	PV異常時操作量	8420	20E4	24804	60E4					1	NX-D35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出1	8421	20E5	24805	60E5					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出2	8422	20E6	24806	60E6					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出3	8423	20E7	24807	60E7					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出4	8424	20E8	24808	60E8					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出5	8425	20E9	24809	60E9					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出6	8426	20EA	24810	60EA					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出7	8427	20EB	24811	60EB					1	NX-D15/35不對應
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出8	8428	20EC	24812	60EC					1	NX-D15/35不對應

基本/位置比例調整

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
基本	位置比例調整	1	自動調整	10816	2A40	27200	6A40					—	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例調整	1	全閉調整值	10817	2A41	27201	6A41					—	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例調整	1	全開調整值	10818	2A42	27202	6A42					—	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例調整	1	全開時間調整值	10819	2A43	27203	6A43					1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例調整	2	自動調整	10824	2A48	27208	6A48					—	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例調整	2	全閉調整值	10825	2A49	27209	6A49					—	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例調整	2	全開調整值	10826	2A4A	27210	6A4A					—	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例調整	2	全開時間調整值	10827	2A4B	27211	6A4B					1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應

基本回路輸出(串級)

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	回路輸出(串級)	1	SP定標方式	10960	2AD0	27344	6AD0					-	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	1	SP定標下限	10961	2AD1	27345	6AD1					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	1	SP定標上限	10962	2AD2	27346	6AD2					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	1	SP輸出濾波	10964	2AD4	27348	6AD4					2	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	2	SP定標方式	10968	2AD8	27352	6AD8					-	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	2	SP定標下限	10969	2AD9	27353	6AD9					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	2	SP定標上限	10970	2ADA	27354	6ADA					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	2	SP輸出濾波	10972	2ADC	27356	6ADC					2	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	3	SP定標方式	10976	2AE0	27360	6AE0					-	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	3	SP定標下限	10977	2AE1	27361	6AE1					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	3	SP定標上限	10978	2AE2	27362	6AE2					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	3	SP輸出濾波	10980	2AE4	27364	6AE4					2	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	4	SP定標方式	10984	2AE8	27368	6AE8					-	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	4	SP定標下限	10985	2AE9	27369	6AE9					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	4	SP定標上限	10986	2AEA	27370	6AEA					PID_PV	X-D15不對應
基本	回路輸出(串級)	4	SP輸出濾波	10988	2AEC	27372	6AEC					2	X-D15不對應

基本/IDLE時/管理模組通訊異常時動作

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	1	輸出種類	12000	2EE0	28384	6EE0					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	1	輸出值(%)	12001	2EE1	28385	6EE1					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	1	輸出值(ON/OFF)	12002	2EE2	28386	6EE2					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	2	輸出種類	12004	2EE4	28388	6EE4					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	2	輸出值(%)	12005	2EE5	28389	6EE5					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	2	輸出值(ON/OFF)	12006	2EE6	28390	6EE6					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	3	輸出種類	12008	2EE8	28392	6EE8					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	3	輸出值(%)	12009	2EE9	28393	6EE9					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	3	輸出值(ON/OFF)	12010	2EEA	28394	6EEA					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	4	輸出種類	12012	2EEC	28396	6EEC					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	4	輸出值(%)	12013	2EED	28397	6EED					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	4	輸出值(ON/OFF)	12014	2EEE	28398	6EEE					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	5	輸出種類	12016	2EF0	28400	6EF0					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	5	輸出值(%)	12017	2EF1	28401	6EF1					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	5	輸出值(ON/OFF)	12018	2EF2	28402	6EF2					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	6	輸出種類	12020	2EF4	28404	6EF4					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	6	輸出值(%)	12021	2EF5	28405	6EF5					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	6	輸出值(ON/OFF)	12022	2EF6	28406	6EF6					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	7	輸出種類	12024	2EF8	28408	6EF8					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	7	輸出值(%)	12025	2EF9	28409	6EF9					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	7	輸出值(ON/OFF)	12026	2EFA	28410	6EFA					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	8	輸出種類	12028	2EFC	28412	6EFC					—	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	8	輸出值(%)	12029	2EFD	28413	6EFD					1	
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	8	輸出值(ON/OFF)	12030	2EFE	28414	6EFE					—	

基本/位置比例

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
基本	位置比例	1	輸出種類	12080	2F30	28464	6F30					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	1	控制方法選擇	12081	2F31	28465	6F31					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	1	死區區域	12082	2F32	28466	6F32					1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	1	長壽命	12083	2F33	28467	6F33					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	1	回路指定	12088	2F38	28472	6F38					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	1	折線表組指定	12089	2F39	28473	6F39					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	2	輸出種類	12096	2F40	28480	6F40					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	2	控制方法選擇	12097	2F41	28481	6F41					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	2	死區區域	12098	2F42	28482	6F42					1	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	2	長壽命	12099	2F43	28483	6F43					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	2	回路指定	12104	2F48	28488	6F48					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應
基本	位置比例	2	折線表組指定	12105	2F49	28489	6F49					-	NX-D35(位置比例控制)以外不對應

輸入輸出 /PV 輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
輸入輸出	PV 輸入	1	範圍種類	9024	2340	25408	6340					—	
輸入輸出	PV 輸入	1	小數點位置	9025	2341	25409	6341					—	
輸入輸出	PV 輸入	1	溫度單位	9026	2342	25410	6342					—	
輸入輸出	PV 輸入	1	警報發生點下限	9027	2343	25411	6343					PV	
輸入輸出	PV 輸入	1	警報發生點上限	9028	2344	25412	6344					PV	
輸入輸出	PV 輸入	1	冷接點補償	9029	2345	25413	6345					—	
輸入輸出	PV 輸入	1	線性：定標下限	9032	2348	25416	6348					PV	
輸入輸出	PV 輸入	1	線性：定標上限	9033	2349	25417	6349					PV	
輸入輸出	PV 輸入	1	開方演算小信號切除	9034	234A	25418	634A					1	
輸入輸出	PV 輸入	1	濾波	9035	234B	25419	634B					2	
輸入輸出	PV 輸入	1	偏置	9036	234C	25420	634C					PV	
輸入輸出	PV 輸入	1	比率	9037	234D	25421	634D					3	
輸入輸出	PV 輸入	1	折線表組指定	9043	2353	25427	6353					—	
輸入輸出	PV 輸入	2	範圍種類	9056	2360	25440	6360					—	
輸入輸出	PV 輸入	2	小數點位置	9057	2361	25441	6361					—	
輸入輸出	PV 輸入	2	溫度單位	9058	2362	25442	6362					—	
輸入輸出	PV 輸入	2	警報發生點下限	9059	2363	25443	6363					PV	
輸入輸出	PV 輸入	2	警報發生點上限	9060	2364	25444	6364					PV	
輸入輸出	PV 輸入	2	冷接點補償	9061	2365	25445	6365					—	
輸入輸出	PV 輸入	2	線性：定標下限	9064	2368	25448	6368					PV	
輸入輸出	PV 輸入	2	線性：定標上限	9065	2369	25449	6369					PV	
輸入輸出	PV 輸入	2	開方演算小信號切除	9066	236A	25450	636A					1	
輸入輸出	PV 輸入	2	濾波	9067	236B	25451	636B					2	
輸入輸出	PV 輸入	2	偏置	9068	236C	25452	636C					PV	
輸入輸出	PV 輸入	2	比率	9069	236D	25453	636D					3	
輸入輸出	PV 輸入	2	折線表組指定	9075	2373	25459	6373					—	
輸入輸出	PV 輸入	3	範圍種類	9088	2380	25472	6380					—	
輸入輸出	PV 輸入	3	小數點位置	9089	2381	25473	6381					—	
輸入輸出	PV 輸入	3	溫度單位	9090	2382	25474	6382					—	NX-D35 不對應
輸入輸出	PV 輸入	3	警報發生點下限	9091	2383	25475	6383					PV	
輸入輸出	PV 輸入	3	警報發生點上限	9092	2384	25476	6384					PV	
輸入輸出	PV 輸入	3	冷接點補償	9093	2385	25477	6385					—	NX-D35 不對應
輸入輸出	PV 輸入	3	線性：定標下限	9096	2388	25480	6388					PV	
輸入輸出	PV 輸入	3	線性：定標上限	9097	2389	25481	6389					PV	
輸入輸出	PV 輸入	3	開方演算小信號切除	9098	238A	25482	638A					1	
輸入輸出	PV 輸入	3	濾波	9099	238B	25483	638B					2	
輸入輸出	PV 輸入	3	偏置	9100	238C	25484	638C					PV	
輸入輸出	PV 輸入	3	比率	9101	238D	25485	638D					3	
輸入輸出	PV 輸入	3	折線表組指定	9107	2393	25491	6393					—	
輸入輸出	PV 輸入	4	範圍種類	9120	23A0	25504	63A0					—	
輸入輸出	PV 輸入	4	小數點位置	9121	23A1	25505	63A1					—	
輸入輸出	PV 輸入	4	溫度單位	9122	23A2	25506	63A2					—	NX-D35 不對應
輸入輸出	PV 輸入	4	警報發生點下限	9123	23A3	25507	63A3					PV	
輸入輸出	PV 輸入	4	警報發生點上限	9124	23A4	25508	63A4					PV	
輸入輸出	PV 輸入	4	冷接點補償	9125	23A5	25509	63A5					—	NX-D35 不對應
輸入輸出	PV 輸入	4	線性：定標下限	9128	23A8	25512	63A8					PV	
輸入輸出	PV 輸入	4	線性：定標上限	9129	23A9	25513	63A9					PV	
輸入輸出	PV 輸入	4	開方演算小信號切除	9130	23AA	25514	63AA					1	
輸入輸出	PV 輸入	4	濾波	9131	23AB	25515	63AB					2	
輸入輸出	PV 輸入	4	偏置	9132	23AC	25516	63AC					PV	
輸入輸出	PV 輸入	4	比率	9133	23AD	25517	63AD					3	
輸入輸出	PV 輸入	4	折線表組指定	9139	23B3	25523	63B3					—	

輸入輸出/連續輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
輸入輸出	連續輸出	1	輸出範圍	9216	2400	25600	6400					—	
輸入輸出	連續輸出	1	輸出種類	9217	2401	25601	6401					—	
輸入輸出	連續輸出	1	回路/通道指定	9218	2402	25602	6402					—	
輸入輸出	連續輸出	1	輸出小數點位置	9219	2403	25603	6403					—	
輸入輸出	連續輸出	1	輸出定標下限	9220	2404	25604	6404					OUT	
輸入輸出	連續輸出	1	輸出定標上限	9221	2405	25605	6405					OUT	
輸入輸出	連續輸出	1	折線表組指定	9222	2406	25606	6406					—	
輸入輸出	連續輸出	2	輸出範圍	9232	2410	25616	6410					—	
輸入輸出	連續輸出	2	輸出種類	9233	2411	25617	6411					—	
輸入輸出	連續輸出	2	回路/通道指定	9234	2412	25618	6412					—	
輸入輸出	連續輸出	2	輸出小數點位置	9235	2413	25619	6413					—	
輸入輸出	連續輸出	2	輸出定標下限	9236	2414	25620	6414					OUT	
輸入輸出	連續輸出	2	輸出定標上限	9237	2415	25621	6415					OUT	
輸入輸出	連續輸出	2	折線表組指定	9238	2416	25622	6416					—	
輸入輸出	連續輸出	3	輸出範圍	9248	2420	25632	6420					—	
輸入輸出	連續輸出	3	輸出種類	9249	2421	25633	6421					—	
輸入輸出	連續輸出	3	回路/通道指定	9250	2422	25634	6422					—	
輸入輸出	連續輸出	3	輸出小數點位置	9251	2423	25635	6423					—	
輸入輸出	連續輸出	3	輸出定標下限	9252	2424	25636	6424					OUT	
輸入輸出	連續輸出	3	輸出定標上限	9253	2425	25637	6425					OUT	
輸入輸出	連續輸出	3	折線表組指定	9254	2426	25638	6426					—	
輸入輸出	連續輸出	4	輸出範圍	9264	2430	25648	6430					—	
輸入輸出	連續輸出	4	輸出種類	9265	2431	25649	6431					—	
輸入輸出	連續輸出	4	回路/通道指定	9266	2432	25650	6432					—	
輸入輸出	連續輸出	4	輸出小數點位置	9267	2433	25651	6433					—	
輸入輸出	連續輸出	4	輸出定標下限	9268	2434	25652	6434					OUT	
輸入輸出	連續輸出	4	輸出定標上限	9269	2435	25653	6435					OUT	
輸入輸出	連續輸出	4	折線表組指定	9270	2436	25654	6436					—	

輸入輸出/OUT/DO 輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	輸出種類	9328	2470	25712	6470					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	鎖定	9329	2471	25713	6471					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	時間比例動作種類	9330	2472	25714	6472					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	最小 ON/OFF 時間	9331	2473	25715	6473					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	時間比例周期	9332	2474	25716	6474					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	折線表組指定	9333	2475	25717	6475					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	位相偏移	9336	2478	25720	6478					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	輸出種類	9344	2480	25728	6480					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	鎖定	9345	2481	25729	6481					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	時間比例動作種類	9346	2482	25730	6482					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	最小 ON/OFF 時間	9347	2483	25731	6483					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	時間比例周期	9348	2484	25732	6484					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	折線表組指定	9349	2485	25733	6485					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	位相偏移	9352	2488	25736	6488					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	輸出種類	9360	2490	25744	6490					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	鎖定	9361	2491	25745	6491					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	時間比例動作種類	9362	2492	25746	6492					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	最小 ON/OFF 時間	9363	2493	25747	6493					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	時間比例周期	9364	2494	25748	6494					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	折線表組指定	9365	2495	25749	6495					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	位相偏移	9368	2498	25752	6498					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	輸出種類	9376	24A0	25760	64A0					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	鎖定	9377	24A1	25761	64A1					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	時間比例動作種類	9378	24A2	25762	64A2					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	最小 ON/OFF 時間	9379	24A3	25763	64A3					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	時間比例周期	9380	24A4	25764	64A4					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	折線表組指定	9381	24A5	25765	64A5					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	位相偏移	9384	24A8	25768	64A8					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	輸出種類	9392	24B0	25776	64B0					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	鎖定	9393	24B1	25777	64B1					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	時間比例動作種類	9394	24B2	25778	64B2					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	最小 ON/OFF 時間	9395	24B3	25779	64B3					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	時間比例周期	9396	24B4	25780	64B4					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	折線表組指定	9397	24B5	25781	64B5					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	位相偏移	9400	24B8	25784	64B8					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	輸出種類	9408	24C0	25792	64C0					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	鎖定	9409	24C1	25793	64C1					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	時間比例動作種類	9410	24C2	25794	64C2					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	最小 ON/OFF 時間	9411	24C3	25795	64C3					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	時間比例周期	9412	24C4	25796	64C4					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	折線表組指定	9413	24C5	25797	64C5					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	位相偏移	9416	24C8	25800	64C8					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	輸出種類	9424	24D0	25808	64D0					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	鎖定	9425	24D1	25809	64D1					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	時間比例動作種類	9426	24D2	25810	64D2					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	最小 ON/OFF 時間	9427	24D3	25811	64D3					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	時間比例周期	9428	24D4	25812	64D4					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	折線表組指定	9429	24D5	25813	64D5					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	位相偏移	9432	24D8	25816	64D8					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	輸出種類	9440	24E0	25824	64E0					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	鎖定	9441	24E1	25825	64E1					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	時間比例動作種類	9442	24E2	25826	64E2					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	最小 ON/OFF 時間	9443	24E3	25827	64E3					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	時間比例周期	9444	24E4	25828	64E4					1	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	折線表組指定	9445	24E5	25829	64E5					—	
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	位相偏移	9448	24E8	25832	64E8					—	

輸入輸出/齊納安全柵調整

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
輸入輸出	齊納安全柵調整	1	調整值保存指示	10848	2A60	27232	6A60				×	—	
輸入輸出	齊納安全柵調整	1	調整值	10849	2A61	27233	6A61					2	
輸入輸出	齊納安全柵調整	2	調整值保存指示	10852	2A64	27236	6A64				×	—	
輸入輸出	齊納安全柵調整	2	調整值	10853	2A65	27237	6A65					2	
輸入輸出	齊納安全柵調整	3	調整值保存指示	10856	2A68	27240	6A68				×	—	NX-D35不對應
輸入輸出	齊納安全柵調整	3	調整值	10857	2A69	27241	6A69					2	NX-D35不對應
輸入輸出	齊納安全柵調整	4	調整值保存指示	10860	2A6C	27244	6A6C				×	—	NX-D35不對應
輸入輸出	齊納安全柵調整	4	調整值	10861	2A6D	27245	6A6D					2	NX-D35不對應

輸入輸出/CT 輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 動作	11152	2B90	27536	6B90					—	
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 測量等待時間	11153	2B91	27537	6B91					—	
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 匝數	11154	2B92	27538	6B92					—	
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 電線穿過次數	11155	2B93	27539	6B93					—	
輸入輸出	CT 輸入	1	加熱器斷線檢測電流值	11156	2B94	27540	6B94					1	
輸入輸出	CT 輸入	1	過電流檢測電流值	11157	2B95	27541	6B95					1	
輸入輸出	CT 輸入	1	短路檢測電流值	11158	2B96	27542	6B96					1	
輸入輸出	CT 輸入	1	回差	11159	2B97	27543	6B97					1	
輸入輸出	CT 輸入	1	延遲時間	11160	2B98	27544	6B98					1	
輸入輸出	CT 輸入	1	未測量恢復條件	11161	2B99	27545	6B99					—	
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 動作	11168	2BA0	27552	6BA0					—	
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 測量等待時間	11169	2BA1	27553	6BA1					—	
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 匝數	11170	2BA2	27554	6BA2					—	
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 電線穿過次數	11171	2BA3	27555	6BA3					—	
輸入輸出	CT 輸入	2	加熱器斷線檢測電流值	11172	2BA4	27556	6BA4					1	
輸入輸出	CT 輸入	2	過電流檢測電流值	11173	2BA5	27557	6BA5					1	
輸入輸出	CT 輸入	2	短路檢測電流值	11174	2BA6	27558	6BA6					1	
輸入輸出	CT 輸入	2	回差	11175	2BA7	27559	6BA7					1	
輸入輸出	CT 輸入	2	延遲時間	11176	2BA8	27560	6BA8					1	
輸入輸出	CT 輸入	2	未測量恢復條件	11177	2BA9	27561	6BA9					—	
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 動作	11184	2BB0	27568	6BB0					—	
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 測量等待時間	11185	2BB1	27569	6BB1					—	
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 匝數	11186	2BB2	27570	6BB2					—	
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 電線穿過次數	11187	2BB3	27571	6BB3					—	
輸入輸出	CT 輸入	3	加熱器斷線檢測電流值	11188	2BB4	27572	6BB4					1	
輸入輸出	CT 輸入	3	過電流檢測電流值	11189	2BB5	27573	6BB5					1	
輸入輸出	CT 輸入	3	短路檢測電流值	11190	2BB6	27574	6BB6					1	
輸入輸出	CT 輸入	3	回差	11191	2BB7	27575	6BB7					1	
輸入輸出	CT 輸入	3	延遲時間	11192	2BB8	27576	6BB8					1	
輸入輸出	CT 輸入	3	未測量恢復條件	11193	2BB9	27577	6BB9					—	
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 動作	11200	2BC0	27584	6BC0					—	
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 測量等待時間	11201	2BC1	27585	6BC1					—	
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 匝數	11202	2BC2	27586	6BC2					—	
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 電線穿過次數	11203	2BC3	27587	6BC3					—	
輸入輸出	CT 輸入	4	加熱器斷線檢測電流值	11204	2BC4	27588	6BC4					1	
輸入輸出	CT 輸入	4	過電流檢測電流值	11205	2BC5	27589	6BC5					1	
輸入輸出	CT 輸入	4	短路檢測電流值	11206	2BC6	27590	6BC6					1	
輸入輸出	CT 輸入	4	回差	11207	2BC7	27591	6BC7					1	
輸入輸出	CT 輸入	4	延遲時間	11208	2BC8	27592	6BC8					1	
輸入輸出	CT 輸入	4	未測量恢復條件	11209	2BC9	27593	6BC9					—	
輸入輸出	CT 輸入	1	通常電流測量周期	11216	2BD0	27600	6BD0					1	
輸入輸出	CT 輸入	2	通常電流測量周期	11232	2BE0	27616	6BE0					1	
輸入輸出	CT 輸入	3	通常電流測量周期	11248	2BF0	27632	6BF0					1	
輸入輸出	CT 輸入	4	通常電流測量周期	11264	2C00	27648	6C00					1	

SP/SP 組選擇

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
SP	SP 組選擇	1	SP 組選擇	4096	1000	20480	5000					-	
SP	SP 組選擇	2	SP 組選擇	4100	1004	20484	5004					-	
SP	SP 組選擇	3	SP 組選擇	4104	1008	20488	5008					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組選擇	4	SP 組選擇	4108	100C	20492	500C					-	NX-D35 不對應

SP/LSP

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
SP	LSP	1	LSP1	4112	1010	20496	5010					PID_PV	
SP	LSP	1	PID 組指定 1(LSP 用)	4113	1011	20497	5011					-	
SP	LSP	1	LSP2	4114	1012	20498	5012					PID_PV	
SP	LSP	1	PID 組指定 2(LSP 用)	4115	1013	20499	5013					-	
SP	LSP	1	LSP3	4116	1014	20500	5014					PID_PV	
SP	LSP	1	PID 組指定 3(LSP 用)	4117	1015	20501	5015					-	
SP	LSP	1	LSP4	4118	1016	20502	5016					PID_PV	
SP	LSP	1	PID 組指定 4(LSP 用)	4119	1017	20503	5017					-	
SP	LSP	2	LSP1	4144	1030	20528	5030					PID_PV	
SP	LSP	2	PID 組指定 1(LSP 用)	4145	1031	20529	5031					-	
SP	LSP	2	LSP2	4146	1032	20530	5032					PID_PV	
SP	LSP	2	PID 組指定 2(LSP 用)	4147	1033	20531	5033					-	
SP	LSP	2	LSP3	4148	1034	20532	5034					PID_PV	
SP	LSP	2	PID 組指定 3(LSP 用)	4149	1035	20533	5035					-	
SP	LSP	2	LSP4	4150	1036	20534	5036					PID_PV	
SP	LSP	2	PID 組指定 4(LSP 用)	4151	1037	20535	5037					-	
SP	LSP	3	LSP1	4176	1050	20560	5050					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	3	PID 組指定 1(LSP 用)	4177	1051	20561	5051					-	NX-D35 不對應
SP	LSP	3	LSP2	4178	1052	20562	5052					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	3	PID 組指定 2(LSP 用)	4179	1053	20563	5053					-	NX-D35 不對應
SP	LSP	3	LSP3	4180	1054	20564	5054					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	3	PID 組指定 3(LSP 用)	4181	1055	20565	5055					-	NX-D35 不對應
SP	LSP	3	LSP4	4182	1056	20566	5056					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	3	PID 組指定 4(LSP 用)	4183	1057	20567	5057					-	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	LSP1	4208	1070	20592	5070					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	PID 組指定 1(LSP 用)	4209	1071	20593	5071					-	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	LSP2	4210	1072	20594	5072					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	PID 組指定 2(LSP 用)	4211	1073	20595	5073					-	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	LSP3	4212	1074	20596	5074					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	PID 組指定 3(LSP 用)	4213	1075	20597	5075					-	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	LSP4	4214	1076	20598	5076					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	LSP	4	PID 組指定 4(LSP 用)	4215	1077	20599	5077					-	NX-D35 不對應

SP/RSP

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
SP	RSP	1	RSP	4240	1090	20624	5090		x		x	PID_PV	
SP	RSP	1	PID組指定(RSP用)	4241	1091	20625	5091					-	
SP	RSP	2	RSP	4244	1094	20628	5094		x		x	PID_PV	
SP	RSP	2	PID組指定(RSP用)	4245	1095	20629	5095					-	
SP	RSP	3	RSP	4248	1098	20632	5098		x		x	PID_PV	NX-D35不對應
SP	RSP	3	PID組指定(RSP用)	4249	1099	20633	5099					-	NX-D35不對應
SP	RSP	4	RSP	4252	109C	20636	509C		x		x	PID_PV	NX-D35不對應
SP	RSP	4	PID組指定(RSP用)	4253	109D	20637	509D					-	NX-D35不對應

SP/SP 組態

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
SP	SP 組態	1	SP 限幅下限	4256	10A0	20640	50A0					PID_PV	
SP	SP 組態	1	SP 限幅上限	4257	10A1	20641	50A1					PID_PV	
SP	SP 組態	2	SP 限幅下限	4260	10A4	20644	50A4					PID_PV	
SP	SP 組態	2	SP 限幅上限	4261	10A5	20645	50A5					PID_PV	
SP	SP 組態	3	SP 限幅下限	4264	10A8	20648	50A8					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	SP 限幅上限	4265	10A9	20649	50A9					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	SP 限幅下限	4268	10AC	20652	50AC					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	SP 限幅上限	4269	10AD	20653	50AD					PID_PV	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	1	SP 斜坡單位	4272	10B0	20656	50B0					-	
SP	SP 組態	1	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	4273	10B1	20657	50B1					RAMP	
SP	SP 組態	1	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	4274	10B2	20658	50B2					RAMP	
SP	SP 組態	1	RSP 跟蹤	4275	10B3	20659	50B3					-	
SP	SP 組態	1	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	4276	10B4	20660	50B4					RAMP	
SP	SP 組態	1	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	4277	10B5	20661	50B5					RAMP	
SP	SP 組態	1	LSP 用 PV 啓動	4280	10B8	20664	50B8					-	
SP	SP 組態	1	RSP 用 PV 啓動	4281	10B9	20665	50B9					-	
SP	SP 組態	2	SP 斜坡單位	4288	10C0	20672	50C0					-	
SP	SP 組態	2	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	4289	10C1	20673	50C1					RAMP	
SP	SP 組態	2	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	4290	10C2	20674	50C2					RAMP	
SP	SP 組態	2	RSP 跟蹤	4291	10C3	20675	50C3					-	
SP	SP 組態	2	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	4292	10C4	20676	50C4					RAMP	
SP	SP 組態	2	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	4293	10C5	20677	50C5					RAMP	
SP	SP 組態	2	LSP 用 PV 啓動	4296	10C8	20680	50C8					-	
SP	SP 組態	2	RSP 用 PV 啓動	4297	10C9	20681	50C9					-	
SP	SP 組態	3	SP 斜坡單位	4304	10D0	20688	50D0					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	4305	10D1	20689	50D1					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	4306	10D2	20690	50D2					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	RSP 跟蹤	4307	10D3	20691	50D3					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	4308	10D4	20692	50D4					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	4309	10D5	20693	50D5					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	LSP 用 PV 啓動	4312	10D8	20696	50D8					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	3	RSP 用 PV 啓動	4313	10D9	20697	50D9					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	SP 斜坡單位	4320	10E0	20704	50E0					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	4321	10E1	20705	50E1					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	4322	10E2	20706	50E2					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	RSP 跟蹤	4323	10E3	20707	50E3					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	4324	10E4	20708	50E4					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	4325	10E5	20709	50E5					RAMP	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	LSP 用 PV 啓動	4328	10E8	20712	50E8					-	NX-D35 不對應
SP	SP 組態	4	RSP 用 PV 啓動	4329	10E9	20713	50E9					-	NX-D35 不對應

事件/事件設定

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
事件	事件設定(動作點)	1	事件主設定	4336	10F0	20720	50F0					EV	
事件	事件設定(動作點)	1	事件副設定	4337	10F1	20721	50F1					EV	
事件	事件設定(動作點)	2	事件主設定	4338	10F2	20722	50F2					EV	
事件	事件設定(動作點)	2	事件副設定	4339	10F3	20723	50F3					EV	
事件	事件設定(動作點)	3	事件主設定	4340	10F4	20724	50F4					EV	
事件	事件設定(動作點)	3	事件副設定	4341	10F5	20725	50F5					EV	
事件	事件設定(動作點)	4	事件主設定	4342	10F6	20726	50F6					EV	
事件	事件設定(動作點)	4	事件副設定	4343	10F7	20727	50F7					EV	
事件	事件設定(動作點)	5	事件主設定	4344	10F8	20728	50F8					EV	
事件	事件設定(動作點)	5	事件副設定	4345	10F9	20729	50F9					EV	
事件	事件設定(動作點)	6	事件主設定	4346	10FA	20730	50FA					EV	
事件	事件設定(動作點)	6	事件副設定	4347	10FB	20731	50FB					EV	
事件	事件設定(動作點)	7	事件主設定	4348	10FC	20732	50FC					EV	
事件	事件設定(動作點)	7	事件副設定	4349	10FD	20733	50FD					EV	
事件	事件設定(動作點)	8	事件主設定	4350	10FE	20734	50FE					EV	
事件	事件設定(動作點)	8	事件副設定	4351	10FF	20735	50FF					EV	
事件	事件設定(動作點)	9	事件主設定	4352	1100	20736	5100					EV	
事件	事件設定(動作點)	9	事件副設定	4353	1101	20737	5101					EV	
事件	事件設定(動作點)	10	事件主設定	4354	1102	20738	5102					EV	
事件	事件設定(動作點)	10	事件副設定	4355	1103	20739	5103					EV	
事件	事件設定(動作點)	11	事件主設定	4356	1104	20740	5104					EV	
事件	事件設定(動作點)	11	事件副設定	4357	1105	20741	5105					EV	
事件	事件設定(動作點)	12	事件主設定	4358	1106	20742	5106					EV	
事件	事件設定(動作點)	12	事件副設定	4359	1107	20743	5107					EV	
事件	事件設定(動作點)	13	事件主設定	4360	1108	20744	5108					EV	
事件	事件設定(動作點)	13	事件副設定	4361	1109	20745	5109					EV	
事件	事件設定(動作點)	14	事件主設定	4362	110A	20746	510A					EV	
事件	事件設定(動作點)	14	事件副設定	4363	110B	20747	510B					EV	
事件	事件設定(動作點)	15	事件主設定	4364	110C	20748	510C					EV	
事件	事件設定(動作點)	15	事件副設定	4365	110D	20749	510D					EV	
事件	事件設定(動作點)	16	事件主設定	4366	110E	20750	510E					EV	
事件	事件設定(動作點)	16	事件副設定	4367	110F	20751	510F					EV	
事件	事件設定(動作點)	17	事件主設定	4368	1110	20752	5110					EV	
事件	事件設定(動作點)	17	事件副設定	4369	1111	20753	5111					EV	
事件	事件設定(動作點)	18	事件主設定	4370	1112	20754	5112					EV	
事件	事件設定(動作點)	18	事件副設定	4371	1113	20755	5113					EV	
事件	事件設定(動作點)	19	事件主設定	4372	1114	20756	5114					EV	
事件	事件設定(動作點)	19	事件副設定	4373	1115	20757	5115					EV	
事件	事件設定(動作點)	20	事件主設定	4374	1116	20758	5116					EV	
事件	事件設定(動作點)	20	事件副設定	4375	1117	20759	5117					EV	
事件	事件設定(動作點)	21	事件主設定	4376	1118	20760	5118					EV	
事件	事件設定(動作點)	21	事件副設定	4377	1119	20761	5119					EV	
事件	事件設定(動作點)	22	事件主設定	4378	111A	20762	511A					EV	
事件	事件設定(動作點)	22	事件副設定	4379	111B	20763	511B					EV	
事件	事件設定(動作點)	23	事件主設定	4380	111C	20764	511C					EV	
事件	事件設定(動作點)	23	事件副設定	4381	111D	20765	511D					EV	
事件	事件設定(動作點)	24	事件主設定	4382	111E	20766	511E					EV	
事件	事件設定(動作點)	24	事件副設定	4383	111F	20767	511F					EV	

事件/事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
事件	事件組態	1	動作種類	4400	1130	20784	5130					—	
事件	事件組態	1	回路/通道指定	4401	1131	20785	5131					—	
事件	事件組態	1	正逆	4402	1132	20786	5132					—	
事件	事件組態	1	待機	4403	1133	20787	5133					—	
事件	事件組態	1	READY 時動作	4404	1134	20788	5134					—	
事件	事件組態	1	小數點位置	4405	1135	20789	5135					—	
事件	事件組態	1	回差	4406	1136	20790	5136					EV	
事件	事件組態	1	ON 延遲	4407	1137	20791	5137					1	
事件	事件組態	1	OFF 延遲	4408	1138	20792	5138					1	
事件	事件組態	2	動作種類	4416	1140	20800	5140					—	
事件	事件組態	2	回路/通道指定	4417	1141	20801	5141					—	
事件	事件組態	2	正逆	4418	1142	20802	5142					—	
事件	事件組態	2	待機	4419	1143	20803	5143					—	
事件	事件組態	2	READY 時動作	4420	1144	20804	5144					—	
事件	事件組態	2	小數點位置	4421	1145	20805	5145					—	
事件	事件組態	2	回差	4422	1146	20806	5146					EV	
事件	事件組態	2	ON 延遲	4423	1147	20807	5147					1	
事件	事件組態	2	OFF 延遲	4424	1148	20808	5148					1	
事件	事件組態	3	動作種類	4432	1150	20816	5150					—	
事件	事件組態	3	回路/通道指定	4433	1151	20817	5151					—	
事件	事件組態	3	正逆	4434	1152	20818	5152					—	
事件	事件組態	3	待機	4435	1153	20819	5153					—	
事件	事件組態	3	READY 時動作	4436	1154	20820	5154					—	
事件	事件組態	3	小數點位置	4437	1155	20821	5155					—	
事件	事件組態	3	回差	4438	1156	20822	5156					EV	
事件	事件組態	3	ON 延遲	4439	1157	20823	5157					1	
事件	事件組態	3	OFF 延遲	4440	1158	20824	5158					1	
事件	事件組態	4	動作種類	4448	1160	20832	5160					—	
事件	事件組態	4	回路/通道指定	4449	1161	20833	5161					—	
事件	事件組態	4	正逆	4450	1162	20834	5162					—	
事件	事件組態	4	待機	4451	1163	20835	5163					—	
事件	事件組態	4	READY 時動作	4452	1164	20836	5164					—	
事件	事件組態	4	小數點位置	4453	1165	20837	5165					—	
事件	事件組態	4	回差	4454	1166	20838	5166					EV	
事件	事件組態	4	ON 延遲	4455	1167	20839	5167					1	
事件	事件組態	4	OFF 延遲	4456	1168	20840	5168					1	
事件	事件組態	5	動作種類	4464	1170	20848	5170					—	
事件	事件組態	5	回路/通道指定	4465	1171	20849	5171					—	
事件	事件組態	5	正逆	4466	1172	20850	5172					—	
事件	事件組態	5	待機	4467	1173	20851	5173					—	
事件	事件組態	5	READY 時動作	4468	1174	20852	5174					—	
事件	事件組態	5	小數點位置	4469	1175	20853	5175					—	
事件	事件組態	5	回差	4470	1176	20854	5176					EV	
事件	事件組態	5	ON 延遲	4471	1177	20855	5177					1	
事件	事件組態	5	OFF 延遲	4472	1178	20856	5178					1	
事件	事件組態	6	動作種類	4480	1180	20864	5180					—	
事件	事件組態	6	回路/通道指定	4481	1181	20865	5181					—	
事件	事件組態	6	正逆	4482	1182	20866	5182					—	
事件	事件組態	6	待機	4483	1183	20867	5183					—	
事件	事件組態	6	READY 時動作	4484	1184	20868	5184					—	
事件	事件組態	6	小數點位置	4485	1185	20869	5185					—	
事件	事件組態	6	回差	4486	1186	20870	5186					EV	
事件	事件組態	6	ON 延遲	4487	1187	20871	5187					1	
事件	事件組態	6	OFF 延遲	4488	1188	20872	5188					1	

事件/事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
事件	事件組態	7	動作種類	4496	1190	20880	5190					-	
事件	事件組態	7	回路/通道指定	4497	1191	20881	5191					-	
事件	事件組態	7	正逆	4498	1192	20882	5192					-	
事件	事件組態	7	待機	4499	1193	20883	5193					-	
事件	事件組態	7	READY時動作	4500	1194	20884	5194					-	
事件	事件組態	7	小數點位置	4501	1195	20885	5195					-	
事件	事件組態	7	回差	4502	1196	20886	5196					EV	
事件	事件組態	7	ON延遲	4503	1197	20887	5197					1	
事件	事件組態	7	OFF延遲	4504	1198	20888	5198					1	
事件	事件組態	8	動作種類	4512	11A0	20896	51A0					-	
事件	事件組態	8	回路/通道指定	4513	11A1	20897	51A1					-	
事件	事件組態	8	正逆	4514	11A2	20898	51A2					-	
事件	事件組態	8	待機	4515	11A3	20899	51A3					-	
事件	事件組態	8	READY時動作	4516	11A4	20900	51A4					-	
事件	事件組態	8	小數點位置	4517	11A5	20901	51A5					-	
事件	事件組態	8	回差	4518	11A6	20902	51A6					EV	
事件	事件組態	8	ON延遲	4519	11A7	20903	51A7					1	
事件	事件組態	8	OFF延遲	4520	11A8	20904	51A8					1	
事件	事件組態	9	動作種類	4528	11B0	20912	51B0					-	
事件	事件組態	9	回路/通道指定	4529	11B1	20913	51B1					-	
事件	事件組態	9	正逆	4530	11B2	20914	51B2					-	
事件	事件組態	9	待機	4531	11B3	20915	51B3					-	
事件	事件組態	9	READY時動作	4532	11B4	20916	51B4					-	
事件	事件組態	9	小數點位置	4533	11B5	20917	51B5					-	
事件	事件組態	9	回差	4534	11B6	20918	51B6					EV	
事件	事件組態	9	ON延遲	4535	11B7	20919	51B7					1	
事件	事件組態	9	OFF延遲	4536	11B8	20920	51B8					1	
事件	事件組態	10	動作種類	4544	11C0	20928	51C0					-	
事件	事件組態	10	回路/通道指定	4545	11C1	20929	51C1					-	
事件	事件組態	10	正逆	4546	11C2	20930	51C2					-	
事件	事件組態	10	待機	4547	11C3	20931	51C3					-	
事件	事件組態	10	READY時動作	4548	11C4	20932	51C4					-	
事件	事件組態	10	小數點位置	4549	11C5	20933	51C5					-	
事件	事件組態	10	回差	4550	11C6	20934	51C6					EV	
事件	事件組態	10	ON延遲	4551	11C7	20935	51C7					1	
事件	事件組態	10	OFF延遲	4552	11C8	20936	51C8					1	
事件	事件組態	11	動作種類	4560	11D0	20944	51D0					-	
事件	事件組態	11	回路/通道指定	4561	11D1	20945	51D1					-	
事件	事件組態	11	正逆	4562	11D2	20946	51D2					-	
事件	事件組態	11	待機	4563	11D3	20947	51D3					-	
事件	事件組態	11	READY時動作	4564	11D4	20948	51D4					-	
事件	事件組態	11	小數點位置	4565	11D5	20949	51D5					-	
事件	事件組態	11	回差	4566	11D6	20950	51D6					EV	
事件	事件組態	11	ON延遲	4567	11D7	20951	51D7					1	
事件	事件組態	11	OFF延遲	4568	11D8	20952	51D8					1	
事件	事件組態	12	動作種類	4576	11E0	20960	51E0					-	
事件	事件組態	12	回路/通道指定	4577	11E1	20961	51E1					-	
事件	事件組態	12	正逆	4578	11E2	20962	51E2					-	
事件	事件組態	12	待機	4579	11E3	20963	51E3					-	
事件	事件組態	12	READY時動作	4580	11E4	20964	51E4					-	
事件	事件組態	12	小數點位置	4581	11E5	20965	51E5					-	
事件	事件組態	12	回差	4582	11E6	20966	51E6					EV	
事件	事件組態	12	ON延遲	4583	11E7	20967	51E7					1	
事件	事件組態	12	OFF延遲	4584	11E8	20968	51E8					1	

事件/事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
事件	事件組態	13	動作種類	4592	11F0	20976	51F0					-	
事件	事件組態	13	回路/通道指定	4593	11F1	20977	51F1					-	
事件	事件組態	13	正逆	4594	11F2	20978	51F2					-	
事件	事件組態	13	待機	4595	11F3	20979	51F3					-	
事件	事件組態	13	READY時動作	4596	11F4	20980	51F4					-	
事件	事件組態	13	小數點位置	4597	11F5	20981	51F5					-	
事件	事件組態	13	回差	4598	11F6	20982	51F6					EV	
事件	事件組態	13	ON延遲	4599	11F7	20983	51F7					1	
事件	事件組態	13	OFF延遲	4600	11F8	20984	51F8					1	
事件	事件組態	14	動作種類	4608	1200	20992	5200					-	
事件	事件組態	14	回路/通道指定	4609	1201	20993	5201					-	
事件	事件組態	14	正逆	4610	1202	20994	5202					-	
事件	事件組態	14	待機	4611	1203	20995	5203					-	
事件	事件組態	14	READY時動作	4612	1204	20996	5204					-	
事件	事件組態	14	小數點位置	4613	1205	20997	5205					-	
事件	事件組態	14	回差	4614	1206	20998	5206					EV	
事件	事件組態	14	ON延遲	4615	1207	20999	5207					1	
事件	事件組態	14	OFF延遲	4616	1208	21000	5208					1	
事件	事件組態	15	動作種類	4624	1210	21008	5210					-	
事件	事件組態	15	回路/通道指定	4625	1211	21009	5211					-	
事件	事件組態	15	正逆	4626	1212	21010	5212					-	
事件	事件組態	15	待機	4627	1213	21011	5213					-	
事件	事件組態	15	READY時動作	4628	1214	21012	5214					-	
事件	事件組態	15	小數點位置	4629	1215	21013	5215					-	
事件	事件組態	15	回差	4630	1216	21014	5216					EV	
事件	事件組態	15	ON延遲	4631	1217	21015	5217					1	
事件	事件組態	15	OFF延遲	4632	1218	21016	5218					1	
事件	事件組態	16	動作種類	4640	1220	21024	5220					-	
事件	事件組態	16	回路/通道指定	4641	1221	21025	5221					-	
事件	事件組態	16	正逆	4642	1222	21026	5222					-	
事件	事件組態	16	待機	4643	1223	21027	5223					-	
事件	事件組態	16	READY時動作	4644	1224	21028	5224					-	
事件	事件組態	16	小數點位置	4645	1225	21029	5225					-	
事件	事件組態	16	回差	4646	1226	21030	5226					EV	
事件	事件組態	16	ON延遲	4647	1227	21031	5227					1	
事件	事件組態	16	OFF延遲	4648	1228	21032	5228					1	
事件	事件組態	17	動作種類	4656	1230	21040	5230					-	
事件	事件組態	17	回路/通道指定	4657	1231	21041	5231					-	
事件	事件組態	17	正逆	4658	1232	21042	5232					-	
事件	事件組態	17	待機	4659	1233	21043	5233					-	
事件	事件組態	17	READY時動作	4660	1234	21044	5234					-	
事件	事件組態	17	小數點位置	4661	1235	21045	5235					-	
事件	事件組態	17	回差	4662	1236	21046	5236					EV	
事件	事件組態	17	ON延遲	41663	1237	21047	5237					1	
事件	事件組態	17	OFF延遲	4664	1238	21048	5238					1	
事件	事件組態	18	動作種類	4672	1240	21056	5240					-	
事件	事件組態	18	回路/通道指定	4673	1241	21057	5241					-	
事件	事件組態	18	正逆	4674	1242	21058	5242					-	
事件	事件組態	18	待機	4675	1243	21059	5243					-	
事件	事件組態	18	READY時動作	4676	1244	21060	5244					-	
事件	事件組態	18	小數點位置	4677	1245	21061	5245					-	
事件	事件組態	18	回差	4678	1246	21062	5246					EV	
事件	事件組態	18	ON延遲	4679	1247	21063	5247					1	
事件	事件組態	18	OFF延遲	4680	1248	21064	5248					1	

事件/事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
事件	事件組態	19	動作種類	4688	1250	21072	5250					-	
事件	事件組態	19	回路/通道指定	4689	1251	21073	5251					-	
事件	事件組態	19	正逆	4690	1252	21074	5252					-	
事件	事件組態	19	待機	4691	1253	21075	5253					-	
事件	事件組態	19	READY時動作	4692	1254	21076	5254					-	
事件	事件組態	19	小數點位置	4693	1255	21077	5255					-	
事件	事件組態	19	回差	4694	1256	21078	5256					EV	
事件	事件組態	19	ON延遲	4695	1257	21079	5257					1	
事件	事件組態	19	OFF延遲	4696	1258	21080	5258					1	
事件	事件組態	20	動作種類	4704	1260	21088	5260					-	
事件	事件組態	20	回路/通道指定	4705	1261	21089	5261					-	
事件	事件組態	20	正逆	4706	1262	21090	5262					-	
事件	事件組態	20	待機	4707	1263	21091	5263					-	
事件	事件組態	20	READY時動作	4708	1264	21092	5264					-	
事件	事件組態	20	小數點位置	4709	1265	21093	5265					-	
事件	事件組態	20	回差	4710	1266	21094	5266					EV	
事件	事件組態	20	ON延遲	4711	1267	21095	5267					1	
事件	事件組態	20	OFF延遲	4712	1268	21096	5268					1	
事件	事件組態	21	動作種類	4720	1270	21104	5270					-	
事件	事件組態	21	回路/通道指定	4721	1271	21105	5271					-	
事件	事件組態	21	正逆	4722	1272	21106	5272					-	
事件	事件組態	21	待機	4723	1273	21107	5273					-	
事件	事件組態	21	READY時動作	4724	1274	21108	5274					-	
事件	事件組態	21	小數點位置	4725	1275	21109	5275					-	
事件	事件組態	21	回差	4726	1276	21110	5276					EV	
事件	事件組態	21	ON延遲	4727	1277	21111	5277					1	
事件	事件組態	21	OFF延遲	4728	1278	21112	5278					1	
事件	事件組態	22	動作種類	4736	1280	21120	5280					-	
事件	事件組態	22	回路/通道指定	4737	1281	21121	5281					-	
事件	事件組態	22	正逆	4738	1282	21122	5282					-	
事件	事件組態	22	待機	4739	1283	21123	5283					-	
事件	事件組態	22	READY時動作	4740	1284	21124	5284					-	
事件	事件組態	22	小數點位置	4741	1285	21125	5285					-	
事件	事件組態	22	回差	4742	1286	21126	5286					EV	
事件	事件組態	22	ON延遲	4743	1287	21127	5287					1	
事件	事件組態	22	OFF延遲	4744	1288	21128	5288					1	
事件	事件組態	23	動作種類	4752	1290	21136	5290					-	
事件	事件組態	23	回路/通道指定	4753	1291	21137	5291					-	
事件	事件組態	23	正逆	4754	1292	21138	5292					-	
事件	事件組態	23	待機	4755	1293	21139	5293					-	
事件	事件組態	23	READY時動作	4756	1294	21140	5294					-	
事件	事件組態	23	小數點位置	4757	1295	21141	5295					-	
事件	事件組態	23	回差	4758	1296	21142	5296					EV	
事件	事件組態	23	ON延遲	4759	1297	21143	5297					1	
事件	事件組態	23	OFF延遲	4760	1298	21144	5298					1	
事件	事件組態	24	動作種類	4768	12A0	21152	52A0					-	
事件	事件組態	24	回路/通道指定	4769	12A1	21153	52A1					-	
事件	事件組態	24	正逆	4770	12A2	21154	52A2					-	
事件	事件組態	24	待機	4771	12A3	21155	52A3					-	
事件	事件組態	24	READY時動作	4772	12A4	21156	52A4					-	
事件	事件組態	24	小數點位置	4773	12A5	21157	52A5					-	
事件	事件組態	24	回差	4774	12A6	21158	52A6					EV	
事件	事件組態	24	ON延遲	4775	12A7	21159	52A7					1	
事件	事件組態	24	OFF延遲	4776	12A8	21160	52A8					1	

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
PID	PID	1	比例帶 1	7024	1B70	23408	5B70					1	
PID	PID	1	積分時間 1	7025	1B71	23409	5B71					PID	
PID	PID	1	微分時間 1	7026	1B72	23410	5B72					PID	
PID	PID	1	操作量下限 1	7027	1B73	23411	5B73					1	
PID	PID	1	操作量上限 1	7028	1B74	23412	5B74					1	
PID	PID	1	手動重置 1	7029	1B75	23413	5B75					1	
PID	PID	1	冷卻側 比例帶 1	7030	1B76	23414	5B76					1	
PID	PID	1	冷卻側 積分時間 1	7031	1B77	23415	5B77					PID	
PID	PID	1	冷卻側 微分時間 1	7032	1B78	23416	5B78					PID	
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限 1	7033	1B79	23417	5B79					1	
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限 1	7034	1B7A	23418	5B7A					1	
PID	PID	1	差動 1	7035	1B7B	23419	5B7B					PID_PV	
PID	PID	1	比例帶 2	7040	1B80	23424	5B80					1	
PID	PID	1	積分時間 2	7041	1B81	23425	5B81					PID	
PID	PID	1	微分時間 2	7042	1B82	23426	5B82					PID	
PID	PID	1	操作量下限 2	7043	1B83	23427	5B83					1	
PID	PID	1	操作量上限 2	7044	1B84	23428	5B84					1	
PID	PID	1	手動重置 2	7045	1B85	23429	5B85					1	
PID	PID	1	冷卻側 比例帶 2	7046	1B86	23430	5B86					1	
PID	PID	1	冷卻側 積分時間 2	7047	1B87	23431	5B87					PID	
PID	PID	1	冷卻側 微分時間 2	7048	1B88	23432	5B88					PID	
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限 2	7049	1B89	23433	5B89					1	
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限 2	7050	1B8A	23434	5B8A					1	
PID	PID	1	差動 2	7051	1B8B	23435	5B8B					PID_PV	
PID	PID	1	比例帶 3	7056	1B90	23440	5B90					1	
PID	PID	1	積分時間 3	7057	1B91	23441	5B91					PID	
PID	PID	1	微分時間 3	7058	1B92	23442	5B92					PID	
PID	PID	1	操作量下限 3	7059	1B93	23443	5B93					1	
PID	PID	1	操作量上限 3	7060	1B94	23444	5B94					1	
PID	PID	1	手動重置 3	7061	1B95	23445	5B95					1	
PID	PID	1	冷卻側 比例帶 3	7062	1B96	23446	5B96					1	
PID	PID	1	冷卻側 積分時間 3	7063	1B97	23447	5B97					PID	
PID	PID	1	冷卻側 微分時間 3	7064	1B98	23448	5B98					PID	
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限 3	7065	1B99	23449	5B99					1	
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限 3	7066	1B9A	23450	5B9A					1	
PID	PID	1	差動 3	7067	1B9B	23451	5B9B					PID_PV	
PID	PID	1	比例帶 4	7072	1BA0	23456	5BA0					1	
PID	PID	1	積分時間 4	7073	1BA1	23457	5BA1					PID	
PID	PID	1	微分時間 4	7074	1BA2	23458	5BA2					PID	
PID	PID	1	操作量下限 4	7075	1BA3	23459	5BA3					1	
PID	PID	1	操作量上限 4	7076	1BA4	23460	5BA4					1	
PID	PID	1	手動重置 4	7077	1BA5	23461	5BA5					1	
PID	PID	1	冷卻側 比例帶 4	7078	1BA6	23462	5BA6					1	
PID	PID	1	冷卻側 積分時間 4	7079	1BA7	23463	5BA7					PID	
PID	PID	1	冷卻側 微分時間 4	7080	1BA8	23464	5BA8					PID	
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限 4	7081	1BA9	23465	5BA9					1	
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限 4	7082	1BAA	23466	5BAA					1	
PID	PID	1	差動 4	7083	1BAB	23467	5BAB					PID_PV	

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
PID	PID	2	比例帶1	7280	1C70	23664	5C70					1	
PID	PID	2	積分時間1	7281	1C71	23665	5C71					PID	
PID	PID	2	微分時間1	7282	1C72	23666	5C72					PID	
PID	PID	2	操作量下限1	7283	1C73	23667	5C73					1	
PID	PID	2	操作量上限1	7284	1C74	23668	5C74					1	
PID	PID	2	手動重置1	7285	1C75	23669	5C75					1	
PID	PID	2	冷卻側 比例帶1	7286	1C76	23670	5C76					1	
PID	PID	2	冷卻側 積分時間1	7287	1C77	23671	5C77					PID	
PID	PID	2	冷卻側 微分時間1	7288	1C78	23672	5C78					PID	
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限1	7289	1C79	23673	5C79					1	
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限1	7290	1C7A	23674	5C7A					1	
PID	PID	2	差動1	7291	1C7B	23675	5C7B					PID_PV	
PID	PID	2	比例帶2	7296	1C80	23680	5C80					1	
PID	PID	2	積分時間2	7297	1C81	23681	5C81					PID	
PID	PID	2	微分時間2	7298	1C82	23682	5C82					PID	
PID	PID	2	操作量下限2	7299	1C83	23683	5C83					1	
PID	PID	2	操作量上限2	7300	1C84	23684	5C84					1	
PID	PID	2	手動重置2	7301	1C85	23685	5C85					1	
PID	PID	2	冷卻側 比例帶2	7302	1C86	23686	5C86					1	
PID	PID	2	冷卻側 積分時間2	7303	1C87	23687	5C87					PID	
PID	PID	2	冷卻側 微分時間2	7304	1C88	23688	5C88					PID	
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限2	7305	1C89	23689	5C89					1	
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限2	7306	1C8A	23690	5C8A					1	
PID	PID	2	差動2	7307	1C8B	23691	5C8B					PID_PV	
PID	PID	2	比例帶3	7312	1C90	23696	5C90					1	
PID	PID	2	積分時間3	7313	1C91	23697	5C91					PID	
PID	PID	2	微分時間3	7314	1C92	23698	5C92					PID	
PID	PID	2	操作量下限3	7315	1C93	23699	5C93					1	
PID	PID	2	操作量上限3	7316	1C94	23700	5C94					1	
PID	PID	2	手動重置3	7317	1C95	23701	5C95					1	
PID	PID	2	冷卻側 比例帶3	7318	1C96	23702	5C96					1	
PID	PID	2	冷卻側 積分時間3	7319	1C97	23703	5C97					PID	
PID	PID	2	冷卻側 微分時間3	7320	1C98	23704	5C98					PID	
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限3	7321	1C99	23705	5C99					1	
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限3	7322	1C9A	23706	5C9A					1	
PID	PID	2	差動3	7323	1C9B	23707	5C9B					PID_PV	
PID	PID	2	比例帶4	7328	1CA0	23712	5CA0					1	
PID	PID	2	積分時間4	7329	1CA1	23713	5CA1					PID	
PID	PID	2	微分時間4	7330	1CA2	23714	5CA2					PID	
PID	PID	2	操作量下限4	7331	1CA3	23715	5CA3					1	
PID	PID	2	操作量上限4	7332	1CA4	23716	5CA4					1	
PID	PID	2	手動重置4	7333	1CA5	23717	5CA5					1	
PID	PID	2	冷卻側 比例帶4	7334	1CA6	23718	5CA6					1	
PID	PID	2	冷卻側 積分時間4	7335	1CA7	23719	5CA7					PID	
PID	PID	2	冷卻側 微分時間4	7336	1CA8	23720	5CA8					PID	
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限4	7337	1CA9	23721	5CA9					1	
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限4	7338	1CAA	23722	5CAA					1	
PID	PID	2	差動4	7339	1CAB	23723	5CAB					PID_PV	

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
PID	PID	3	比例帶 1	7536	1D70	23920	5D70					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	積分時間 1	7537	1D71	23921	5D71					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	微分時間 1	7538	1D72	23922	5D72					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量下限 1	7539	1D73	23923	5D73					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量上限 1	7540	1D74	23924	5D74					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	手動重置 1	7541	1D75	23925	5D75					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 比例帶 1	7542	1D76	23926	5D76					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 積分時間 1	7543	1D77	23927	5D77					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 微分時間 1	7544	1D78	23928	5D78					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限 1	7545	1D79	23929	5D79					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限 1	7546	1D7A	23930	5D7A					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	差動 1	7547	1D7B	23931	5D7B					PID_PV	NX-D35 不對應
PID	PID	3	比例帶 2	7552	1D80	23936	5D80					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	積分時間 2	7553	1D81	23937	5D81					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	微分時間 2	7554	1D82	23938	5D82					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量下限 2	7555	1D83	23939	5D83					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量上限 2	7556	1D84	23940	5D84					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	手動重置 2	7557	1D85	23941	5D85					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 比例帶 2	7558	1D86	23942	5D86					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 積分時間 2	7559	1D87	23943	5D87					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 微分時間 2	7560	1D88	23944	5D88					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限 2	7561	1D89	23945	5D89					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限 2	7562	1D8A	23946	5D8A					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	差動 2	7563	1D8B	23947	5D8B					PID_PV	NX-D35 不對應
PID	PID	3	比例帶 3	7568	1D90	23952	5D90					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	積分時間 3	7569	1D91	23953	5D91					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	微分時間 3	7570	1D92	23954	5D92					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量下限 3	7571	1D93	23955	5D93					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量上限 3	7572	1D94	23956	5D94					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	手動重置 3	7573	1D95	23957	5D95					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 比例帶 3	7574	1D96	23958	5D96					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 積分時間 3	7575	1D97	23959	5D97					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 微分時間 3	7576	1D98	23960	5D98					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限 3	7577	1D99	23961	5D99					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限 3	7578	1D9A	23962	5D9A					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	差動 3	7579	1D9B	23963	5D9B					PID_PV	NX-D35 不對應
PID	PID	3	比例帶 4	7584	1DA0	23968	5DA0					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	積分時間 4	7585	1DA1	23969	5DA1					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	微分時間 4	7586	1DA2	23970	5DA2					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量下限 4	7587	1DA3	23971	5DA3					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	操作量上限 4	7588	1DA4	23972	5DA4					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	手動重置 4	7589	1DA5	23973	5DA5					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 比例帶 4	7590	1DA6	23974	5DA6					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 積分時間 4	7591	1DA7	23975	5DA7					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 微分時間 4	7592	1DA8	23976	5DA8					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限 4	7593	1DA9	23977	5DA9					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限 4	7594	1DAA	23978	5DAA					1	NX-D35 不對應
PID	PID	3	差動 4	7595	1DAB	23979	5DAB					PID_PV	NX-D35 不對應
PID	PID	4	比例帶 1	7792	1E70	24176	5E70					1	NX-D35 不對應
PID	PID	4	積分時間 1	7793	1E71	24177	5E71					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	4	微分時間 1	7794	1E72	24178	5E72					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	4	操作量下限 1	7795	1E73	24179	5E73					1	NX-D35 不對應
PID	PID	4	操作量上限 1	7796	1E74	24180	5E74					1	NX-D35 不對應
PID	PID	4	手動重置 1	7797	1E75	24181	5E75					1	NX-D35 不對應
PID	PID	4	冷卻側 比例帶 1	7798	1E76	24182	5E76					1	NX-D35 不對應
PID	PID	4	冷卻側 積分時間 1	7799	1E77	24183	5E77					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	4	冷卻側 微分時間 1	7800	1E78	24184	5E78					PID	NX-D35 不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限 1	7801	1E79	24185	5E79					1	NX-D35 不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限 1	7802	1E7A	24186	5E7A					1	NX-D35 不對應

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
PID	PID	4	差動1	7803	1E7B	24187	5E7B					PID_PV	NX-D35不對應
PID	PID	4	比例帶2	7808	1E80	24192	5E80					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	積分時間2	7809	1E81	24193	5E81					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	微分時間2	7810	1E82	24194	5E82					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	操作量下限2	7811	1E83	24195	5E83					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	操作量上限2	7812	1E84	24196	5E84					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	手動重置2	7813	1E85	24197	5E85					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 比例帶2	7814	1E86	24198	5E86					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 積分時間2	7815	1E87	24199	5E87					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 微分時間2	7816	1E88	24200	5E88					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限2	7817	1E89	24201	5E89					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限2	7818	1E8A	24202	5E8A					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	差動2	7819	1E8B	24203	5E8B					PID_PV	NX-D35不對應
PID	PID	4	比例帶3	7824	1E90	24208	5E90					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	積分時間3	7825	1E91	24209	5E91					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	微分時間3	7826	1E92	24210	5E92					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	操作量下限3	7827	1E93	24211	5E93					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	操作量上限3	7828	1E94	24212	5E94					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	手動重置3	7829	1E95	24213	5E95					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 比例帶3	7830	1E96	24214	5E96					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 積分時間3	7831	1E97	24215	5E97					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 微分時間3	7832	1E98	24216	5E98					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限3	7833	1E99	24217	5E99					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限3	7834	1E9A	24218	5E9A					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	差動3	7835	1E9B	24219	5E9B					PID_PV	NX-D35不對應
PID	PID	4	比例帶4	7840	1EA0	24224	5EA0					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	積分時間4	7841	1EA1	24225	5EA1					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	微分時間4	7842	1EA2	24226	5EA2					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	操作量下限4	7843	1EA3	24227	5EA3					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	操作量上限4	7844	1EA4	24228	5EA4					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	手動重置4	7845	1EA5	24229	5EA5					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 比例帶4	7846	1EA6	24230	5EA6					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 積分時間4	7847	1EA7	24231	5EA7					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 微分時間4	7848	1EA8	24232	5EA8					PID	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限4	7849	1EA9	24233	5EA9					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限4	7850	1EAA	24234	5EAA					1	NX-D35不對應
PID	PID	4	差動4	7851	1EAB	24235	5EAB					PID_PV	NX-D35不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	1	折點小數點位置	8432	20F0	24816	60F0					-	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A1	8433	20F1	24817	60F1					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A2	8434	20F2	24818	60F2					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A3	8435	20F3	24819	60F3					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A4	8436	20F4	24820	60F4					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A5	8437	20F5	24821	60F5					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A6	8438	20F6	24822	60F6					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A7	8439	20F7	24823	60F7					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A8	8440	20F8	24824	60F8					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A9	8441	20F9	24825	60F9					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A10	8442	20FA	24826	60FA					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A11	8443	20FB	24827	60FB					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A12	8444	20FC	24828	60FC					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A13	8445	20FD	24829	60FD					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A14	8446	20FE	24830	60FE					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A15	8447	20FF	24831	60FF					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A16	8448	2100	24832	6100					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A17	8449	2101	24833	6101					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A18	8450	2102	24834	6102					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A19	8451	2103	24835	6103					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 A20	8452	2104	24836	6104					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B1	8453	2105	24837	6105					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B2	8454	2106	24838	6106					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B3	8455	2107	24839	6107					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B4	8456	2108	24840	6108					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B5	8457	2109	24841	6109					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B6	8458	210A	24842	610A					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B7	8459	210B	24843	610B					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B8	8460	210C	24844	610C					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B9	8461	210D	24845	610D					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B10	8462	210E	24846	610E					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B11	8463	210F	24847	610F					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B12	8464	2110	24848	6110					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B13	8465	2111	24849	6111					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B14	8466	2112	24850	6112					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B15	8467	2113	24851	6113					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B16	8468	2114	24852	6114					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B17	8469	2115	24853	6115					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B18	8470	2116	24854	6116					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B19	8471	2117	24855	6117					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	1	折點 B20	8472	2118	24856	6118					TBL	NX-D15 不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	2	折點小數點位置	8480	2120	24864	6120					-	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A1	8481	2121	24865	6121					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A2	8482	2122	24866	6122					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A3	8483	2123	24867	6123					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A4	8484	2124	24868	6124					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A5	8485	2125	24869	6125					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A6	8486	2126	24870	6126					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A7	8487	2127	24871	6127					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A8	8488	2128	24872	6128					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A9	8489	2129	24873	6129					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A10	8490	212A	24874	612A					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A11	8491	212B	24875	612B					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A12	8492	212C	24876	612C					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A13	8493	212D	24877	612D					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A14	8494	212E	24878	612E					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A15	8495	212F	24879	612F					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A16	8496	2130	24880	6130					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A17	8497	2131	24881	6131					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A18	8498	2132	24882	6132					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A19	8499	2133	24883	6133					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 A20	8500	2134	24884	6134					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B1	8501	2135	24885	6135					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B2	8502	2136	24886	6136					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B3	8503	2137	24887	6137					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B4	8504	2138	24888	6138					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B5	8505	2139	24889	6139					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B6	8506	213A	24890	613A					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B7	8507	213B	24891	613B					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B8	8508	213C	24892	613C					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B9	8509	213D	24893	613D					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B10	8510	213E	24894	613E					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B11	8511	213F	24895	613F					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B12	8512	2140	24896	6140					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B13	8513	2141	24897	6141					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B14	8514	2142	24898	6142					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B15	8515	2143	24899	6143					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B16	8516	2144	24900	6144					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B17	8517	2145	24901	6145					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B18	8518	2146	24902	6146					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B19	8519	2147	24903	6147					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	2	折點 B20	8520	2148	24904	6148					TBL	NX-D15不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	3	折點小數點位置	8528	2150	24912	6150					-	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A1	8529	2151	24913	6151					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A2	8530	2152	24914	6152					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A3	8531	2153	24915	6153					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A4	8532	2154	24916	6154					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A5	8533	2155	24917	6155					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A6	8534	2156	24918	6156					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A7	8535	2157	24919	6157					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A8	8536	2158	24920	6158					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A9	8537	2159	24921	6159					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A10	8538	215A	24922	615A					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A11	8539	215B	24923	615B					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A12	8540	215C	24924	615C					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A13	8541	215D	24925	615D					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A14	8542	215E	24926	615E					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A15	8543	215F	24927	615F					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A16	8544	2160	24928	6160					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A17	8545	2161	24929	6161					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A18	8546	2162	24930	6162					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A19	8547	2163	24931	6163					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 A20	8548	2164	24932	6164					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B1	8549	2165	24933	6165					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B2	8550	2166	24934	6166					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B3	8551	2167	24935	6167					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B4	8552	2168	24936	6168					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B5	8553	2169	24937	6169					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B6	8554	216A	24938	616A					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B7	8555	216B	24939	616B					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B8	8556	216C	24940	616C					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B9	8557	216D	24941	616D					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B10	8558	216E	24942	616E					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B11	8559	216F	24943	616F					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B12	8560	2170	24944	6170					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B13	8561	2171	24945	6171					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B14	8562	2172	24946	6172					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B15	8563	2173	24947	6173					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B16	8564	2174	24948	6174					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B17	8565	2175	24949	6175					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B18	8566	2176	24950	6176					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B19	8567	2177	24951	6177					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	3	折點 B20	8568	2178	24952	6178					TBL	NX-D15 不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	4	折點小數點位置	8576	2180	24960	6180					-	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A1	8577	2181	24961	6181					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A2	8578	2182	24962	6182					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A3	8579	2183	24963	6183					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A4	8580	2184	24964	6184					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A5	8581	2185	24965	6185					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A6	8582	2186	24966	6186					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A7	8583	2187	24967	6187					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A8	8584	2188	24968	6188					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A9	8585	2189	24969	6189					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A10	8586	218A	24970	618A					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A11	8587	218B	24971	618B					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A12	8588	218C	24972	618C					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A13	8589	218D	24973	618D					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A14	8590	218E	24974	618E					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A15	8591	218F	24975	618F					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A16	8592	2190	24976	6190					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A17	8593	2191	24977	6191					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A18	8594	2192	24978	6192					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A19	8595	2193	24979	6193					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 A20	8596	2194	24980	6194					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B1	8597	2195	24981	6195					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B2	8598	2196	24982	6196					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B3	8599	2197	24983	6197					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B4	8600	2198	24984	6198					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B5	8601	2199	24985	6199					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B6	8602	219A	24986	619A					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B7	8603	219B	24987	619B					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B8	8604	219C	24988	619C					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B9	8605	219D	24989	619D					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B10	8606	219E	24990	619E					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B11	8607	219F	24991	619F					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B12	8608	21A0	24992	61A0					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B13	8609	21A1	24993	61A1					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B14	8610	21A2	24994	61A2					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B15	8611	21A3	24995	61A3					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B16	8612	21A4	24996	61A4					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B17	8613	21A5	24997	61A5					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B18	8614	21A6	24998	61A6					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B19	8615	21A7	24999	61A7					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	4	折點 B20	8616	21A8	25000	61A8					TBL	NX-D15 不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	5	折點小數點位置	8624	21B0	25008	61B0					-	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A1	8625	21B1	25009	61B1					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A2	8626	21B2	25010	61B2					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A3	8627	21B3	25011	61B3					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A4	8628	21B4	25012	61B4					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A5	8629	21B5	25013	61B5					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A6	8630	21B6	25014	61B6					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A7	8631	21B7	25015	61B7					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A8	8632	21B8	25016	61B8					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A9	8633	21B9	25017	61B9					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A10	8634	21BA	25018	61BA					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A11	8635	21BB	25019	61BB					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A12	8636	21BC	25020	61BC					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A13	8637	21BD	25021	61BD					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A14	8638	21BE	25022	61BE					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A15	8639	21BF	25023	61BF					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A16	8640	21C0	25024	61C0					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A17	8641	21C1	25025	61C1					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A18	8642	21C2	25026	61C2					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A19	8643	21C3	25027	61C3					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 A20	8644	21C4	25028	61C4					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B1	8645	21C5	25029	61C5					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B2	8646	21C6	25030	61C6					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B3	8647	21C7	25031	61C7					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B4	8648	21C8	25032	61C8					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B5	8649	21C9	25033	61C9					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B6	8650	21CA	25034	61CA					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B7	8651	21CB	25035	61CB					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B8	8652	21CC	25036	61CC					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B9	8653	21CD	25037	61CD					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B10	8654	21CE	25038	61CE					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B11	8655	21CF	25039	61CF					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B12	8656	21D0	25040	61D0					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B13	8657	21D1	25041	61D1					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B14	8658	21D2	25042	61D2					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B15	8659	21D3	25043	61D3					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B16	8660	21D4	25044	61D4					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B17	8661	21D5	25045	61D5					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B18	8662	21D6	25046	61D6					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B19	81663	21D7	25047	61D7					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	5	折點 B20	8664	21D8	25048	61D8					TBL	NX-D15 不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	6	折點小數點位置	8672	21E0	25056	61E0					-	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A1	8673	21E1	25057	61E1					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A2	8674	21E2	25058	61E2					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A3	8675	21E3	25059	61E3					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A4	8676	21E4	25060	61E4					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A5	8677	21E5	25061	61E5					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A6	8678	21E6	25062	61E6					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A7	8679	21E7	25063	61E7					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A8	8680	21E8	25064	61E8					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A9	8681	21E9	25065	61E9					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A10	8682	21EA	25066	61EA					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A11	8683	21EB	25067	61EB					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A12	8684	21EC	25068	61EC					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A13	8685	21ED	25069	61ED					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A14	8686	21EE	25070	61EE					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A15	8687	21EF	25071	61EF					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A16	8688	21F0	25072	61F0					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A17	8689	21F1	25073	61F1					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A18	8690	21F2	25074	61F2					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A19	8691	21F3	25075	61F3					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 A20	8692	21F4	25076	61F4					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B1	8693	21F5	25077	61F5					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B2	8694	21F6	25078	61F6					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B3	8695	21F7	25079	61F7					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B4	8696	21F8	25080	61F8					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B5	8697	21F9	25081	61F9					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B6	8698	21FA	25082	61FA					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B7	8699	21FB	25083	61FB					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B8	8700	21FC	25084	61FC					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B9	8701	21FD	25085	61FD					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B10	8702	21FE	25086	61FE					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B11	8703	21FF	25087	61FF					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B12	8704	2200	25088	6200					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B13	8705	2201	25089	6201					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B14	8706	2202	25090	6202					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B15	8707	2203	25091	6203					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B16	8708	2204	25092	6204					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B17	8709	2205	25093	6205					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B18	8710	2206	25094	6206					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B19	8711	2207	25095	6207					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	6	折點 B20	8712	2208	25096	6208					TBL	NX-D15 不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	7	折點小數點位置	8720	2210	25104	6210					-	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A1	8721	2211	25105	6211					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A2	8722	2212	25106	6212					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A3	8723	2213	25107	6213					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A4	8724	2214	25108	6214					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A5	8725	2215	25109	6215					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A6	8726	2216	25110	6216					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A7	8727	2217	25111	6217					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A8	8728	2218	25112	6218					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A9	8729	2219	25113	6219					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A10	8730	221A	25114	621A					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A11	8731	221B	25115	621B					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A12	8732	221C	25116	621C					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A13	8733	221D	25117	621D					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A14	8734	221E	25118	621E					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A15	8735	221F	25119	621F					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A16	8736	2220	25120	6220					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A17	8737	2221	25121	6221					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A18	8738	2222	25122	6222					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A19	8739	2223	25123	6223					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 A20	8740	2224	25124	6224					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B1	8741	2225	25125	6225					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B2	8742	2226	25126	6226					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B3	8743	2227	25127	6227					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B4	8744	2228	25128	6228					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B5	8745	2229	25129	6229					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B6	8746	222A	25130	622A					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B7	8747	222B	25131	622B					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B8	8748	222C	25132	622C					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B9	8749	222D	25133	622D					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B10	8750	222E	25134	622E					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B11	8751	222F	25135	622F					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B12	8752	2230	25136	6230					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B13	8753	2231	25137	6231					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B14	8754	2232	25138	6232					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B15	8755	2233	25139	6233					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B16	8756	2234	25140	6234					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B17	8757	2235	25141	6235					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B18	8758	2236	25142	6236					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B19	8759	2237	25143	6237					TBL	NX-D15 不對應
功能	折線表	7	折點 B20	8760	2238	25144	6238					TBL	NX-D15 不對應

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	折線表	8	折點小數點位置	8768	2240	25152	6240					-	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A1	8769	2241	25153	6241					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A2	8770	2242	25154	6242					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A3	8771	2243	25155	6243					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A4	8772	2244	25156	6244					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A5	8773	2245	25157	6245					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A6	8774	2246	25158	6246					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A7	8775	2247	25159	6247					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A8	8776	2248	25160	6248					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A9	8777	2249	25161	6249					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A10	8778	224A	25162	624A					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A11	8779	224B	25163	624B					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A12	8780	224C	25164	624C					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A13	8781	224D	25165	624D					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A14	8782	224E	25166	624E					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A15	8783	224F	25167	624F					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A16	8784	2250	25168	6250					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A17	8785	2251	25169	6251					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A18	8786	2252	25170	6252					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A19	8787	2253	25171	6253					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 A20	8788	2254	25172	6254					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B1	8789	2255	25173	6255					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B2	8790	2256	25174	6256					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B3	8791	2257	25175	6257					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B4	8792	2258	25176	6258					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B5	8793	2259	25177	6259					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B6	8794	225A	25178	625A					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B7	8795	225B	25179	625B					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B8	8796	225C	25180	625C					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B9	8797	225D	25181	625D					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B10	8798	225E	25182	625E					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B11	8799	225F	25183	625F					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B12	8800	2260	25184	6260					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B13	8801	2261	25185	6261					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B14	8802	2262	25186	6262					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B15	8803	2263	25187	6263					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B16	8804	2264	25188	6264					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B17	8805	2265	25189	6265					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B18	8806	2266	25190	6266					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B19	8807	2267	25191	6267					TBL	NX-D15不對應
功能	折線表	8	折點 B20	8808	2268	25192	6268					TBL	NX-D15不對應

功能/內部接點輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	內部接點輸入	1	動作種類	9472	2500	25856	6500					-	
功能	內部接點輸入	1	輸入種類	9473	2501	25857	6501					-	
功能	內部接點輸入	1	回路/通道指定	9474	2502	25858	6502					-	
功能	內部接點輸入	1	權重	9475	2503	25859	6503					-	
功能	內部接點輸入	2	動作種類	9480	2508	25864	6508					-	
功能	內部接點輸入	2	輸入種類	9481	2509	25865	6509					-	
功能	內部接點輸入	2	回路/通道指定	9482	250A	25866	650A					-	
功能	內部接點輸入	2	權重	9483	250B	25867	650B					-	
功能	內部接點輸入	3	動作種類	9488	2510	25872	6510					-	
功能	內部接點輸入	3	輸入種類	9489	2511	25873	6511					-	
功能	內部接點輸入	3	回路/通道指定	9490	2512	25874	6512					-	
功能	內部接點輸入	3	權重	9491	2513	25875	6513					-	
功能	內部接點輸入	4	動作種類	9496	2518	25880	6518					-	
功能	內部接點輸入	4	輸入種類	9497	2519	25881	6519					-	
功能	內部接點輸入	4	回路/通道指定	9498	251A	25882	651A					-	
功能	內部接點輸入	4	權重	9499	251B	25883	651B					-	
功能	內部接點輸入	5	動作種類	9504	2520	25888	6520					-	
功能	內部接點輸入	5	輸入種類	9505	2521	25889	6521					-	
功能	內部接點輸入	5	回路/通道指定	9506	2522	25890	6522					-	
功能	內部接點輸入	5	權重	9507	2523	25891	6523					-	
功能	內部接點輸入	6	動作種類	9512	2528	25896	6528					-	
功能	內部接點輸入	6	輸入種類	9513	2529	25897	6529					-	
功能	內部接點輸入	6	回路/通道指定	9514	252A	25898	652A					-	
功能	內部接點輸入	6	權重	9515	252B	25899	652B					-	
功能	內部接點輸入	7	動作種類	9520	2530	25904	6530					-	
功能	內部接點輸入	7	輸入種類	9521	2531	25905	6531					-	
功能	內部接點輸入	7	回路/通道指定	9522	2532	25906	6532					-	
功能	內部接點輸入	7	權重	9523	2533	25907	6533					-	
功能	內部接點輸入	8	動作種類	9528	2538	25912	6538					-	
功能	內部接點輸入	8	輸入種類	9529	2539	25913	6539					-	
功能	內部接點輸入	8	回路/通道指定	9530	253A	25914	653A					-	
功能	內部接點輸入	8	權重	9531	253B	25915	653B					-	
功能	內部接點輸入	9	動作種類	9536	2540	25920	6540					-	
功能	內部接點輸入	9	輸入種類	9537	2541	25921	6541					-	
功能	內部接點輸入	9	回路/通道指定	9538	2542	25922	6542					-	
功能	內部接點輸入	9	權重	9539	2543	25923	6543					-	
功能	內部接點輸入	10	動作種類	9544	2548	25928	6548					-	
功能	內部接點輸入	10	輸入種類	9545	2549	25929	6549					-	
功能	內部接點輸入	10	回路/通道指定	9546	254A	25930	654A					-	
功能	內部接點輸入	10	權重	9547	254B	25931	654B					-	
功能	內部接點輸入	11	動作種類	9552	2550	25936	6550					-	
功能	內部接點輸入	11	輸入種類	9553	2551	25937	6551					-	
功能	內部接點輸入	11	回路/通道指定	9554	2552	25938	6552					-	
功能	內部接點輸入	11	權重	9555	2553	25939	6553					-	
功能	內部接點輸入	12	動作種類	9560	2558	25944	6558					-	
功能	內部接點輸入	12	輸入種類	9561	2559	25945	6559					-	
功能	內部接點輸入	12	回路/通道指定	9562	255A	25946	655A					-	
功能	內部接點輸入	12	權重	9563	255B	25947	655B					-	
功能	內部接點輸入	13	動作種類	9568	2560	25952	6560					-	
功能	內部接點輸入	13	輸入種類	9569	2561	25953	6561					-	
功能	內部接點輸入	13	回路/通道指定	9570	2562	25954	6562					-	
功能	內部接點輸入	13	權重	9571	2563	25955	6563					-	
功能	內部接點輸入	14	動作種類	9576	2568	25960	6568					-	
功能	內部接點輸入	14	輸入種類	9577	2569	25961	6569					-	
功能	內部接點輸入	14	回路/通道指定	9578	256A	25962	656A					-	
功能	內部接點輸入	14	權重	9579	256B	25963	656B					-	

功能/內部接點輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	內部接點輸入	15	動作種類	9584	2570	25968	6570					—	
功能	內部接點輸入	15	輸入種類	9585	2571	25969	6571					—	
功能	內部接點輸入	15	回路/通道指定	9586	2572	25970	6572					—	
功能	內部接點輸入	15	權重	9587	2573	25971	6573					—	
功能	內部接點輸入	16	動作種類	9592	2578	25976	6578					—	
功能	內部接點輸入	16	輸入種類	9593	2579	25977	6579					—	
功能	內部接點輸入	16	回路/通道指定	9594	257A	25978	657A					—	
功能	內部接點輸入	16	權重	9595	257B	25979	657B					—	

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
功能	邏輯演算	1	演算種類	9824	2660	26208	6660					—	
功能	邏輯演算	1	輸入分配 A	9825	2661	26209	6661					—	
功能	邏輯演算	1	輸入分配 B	9826	2662	26210	6662					—	
功能	邏輯演算	1	輸入分配 C	9827	21663	26211	61663					—	
功能	邏輯演算	1	輸入分配 D	9828	2664	26212	6664					—	
功能	邏輯演算	1	輸入位元反轉 A	9829	2665	26213	6665					—	
功能	邏輯演算	1	輸入位元反轉 B	9830	2666	26214	6666					—	
功能	邏輯演算	1	輸入位元反轉 C	9831	2667	26215	6667					—	
功能	邏輯演算	1	輸入位元反轉 D	9832	2668	26216	6668					—	
功能	邏輯演算	1	ON 延遲時間	9833	2669	26217	6669					1	
功能	邏輯演算	1	OFF 延遲時間	9834	266A	26218	666A					1	
功能	邏輯演算	1	反轉	9835	266B	26219	666B					—	
功能	邏輯演算	1	鎖定	9836	266C	26220	666C					—	
功能	邏輯演算	2	演算種類	9840	2670	26224	6670					—	
功能	邏輯演算	2	輸入分配 A	9841	2671	26225	6671					—	
功能	邏輯演算	2	輸入分配 B	9842	2672	26226	6672					—	
功能	邏輯演算	2	輸入分配 C	9843	2673	26227	6673					—	
功能	邏輯演算	2	輸入分配 D	9844	2674	26228	6674					—	
功能	邏輯演算	2	輸入位元反轉 A	9845	2675	26229	6675					—	
功能	邏輯演算	2	輸入位元反轉 B	9846	2676	26230	6676					—	
功能	邏輯演算	2	輸入位元反轉 C	9847	2677	26231	6677					—	
功能	邏輯演算	2	輸入位元反轉 D	9848	2678	26232	6678					—	
功能	邏輯演算	2	ON 延遲時間	9849	2679	26233	6679					1	
功能	邏輯演算	2	OFF 延遲時間	9850	267A	26234	667A					1	
功能	邏輯演算	2	反轉	9851	267B	26235	667B					—	
功能	邏輯演算	2	鎖定	9852	267C	26236	667C					—	
功能	邏輯演算	3	演算種類	9856	2680	26240	6680					—	
功能	邏輯演算	3	輸入分配 A	9857	2681	26241	6681					—	
功能	邏輯演算	3	輸入分配 B	9858	2682	26242	6682					—	
功能	邏輯演算	3	輸入分配 C	9859	2683	26243	6683					—	
功能	邏輯演算	3	輸入分配 D	9860	2684	26244	6684					—	
功能	邏輯演算	3	輸入位元反轉 A	9861	2685	26245	6685					—	
功能	邏輯演算	3	輸入位元反轉 B	9862	2686	26246	6686					—	
功能	邏輯演算	3	輸入位元反轉 C	9863	2687	26247	6687					—	
功能	邏輯演算	3	輸入位元反轉 D	9864	2688	26248	6688					—	
功能	邏輯演算	3	ON 延遲時間	9865	2689	26249	6689					1	
功能	邏輯演算	3	OFF 延遲時間	9866	268A	26250	668A					1	
功能	邏輯演算	3	反轉	9867	268B	26251	668B					—	
功能	邏輯演算	3	鎖定	9868	268C	26252	668C					—	
功能	邏輯演算	4	演算種類	9872	2690	26256	6690					—	
功能	邏輯演算	4	輸入分配 A	9873	2691	26257	6691					—	
功能	邏輯演算	4	輸入分配 B	9874	2692	26258	6692					—	
功能	邏輯演算	4	輸入分配 C	9875	2693	26259	6693					—	
功能	邏輯演算	4	輸入分配 D	9876	2694	26260	6694					—	
功能	邏輯演算	4	輸入位元反轉 A	9877	2695	26261	6695					—	
功能	邏輯演算	4	輸入位元反轉 B	9878	2696	26262	6696					—	
功能	邏輯演算	4	輸入位元反轉 C	9879	2697	26263	6697					—	
功能	邏輯演算	4	輸入位元反轉 D	9880	2698	26264	6698					—	
功能	邏輯演算	4	ON 延遲時間	9881	2699	26265	6699					1	
功能	邏輯演算	4	OFF 延遲時間	9882	269A	26266	669A					1	
功能	邏輯演算	4	反轉	9883	269B	26267	669B					—	
功能	邏輯演算	4	鎖定	9884	269C	26268	669C					—	

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	邏輯演算	5	演算種類	9888	26A0	26272	66A0					-	
功能	邏輯演算	5	輸入分配A	9889	26A1	26273	66A1					-	
功能	邏輯演算	5	輸入分配B	9890	26A2	26274	66A2					-	
功能	邏輯演算	5	輸入分配C	9891	26A3	26275	66A3					-	
功能	邏輯演算	5	輸入分配D	9892	26A4	26276	66A4					-	
功能	邏輯演算	5	輸入位元反轉A	9893	26A5	26277	66A5					-	
功能	邏輯演算	5	輸入位元反轉B	9894	26A6	26278	66A6					-	
功能	邏輯演算	5	輸入位元反轉C	9895	26A7	26279	66A7					-	
功能	邏輯演算	5	輸入位元反轉D	9896	26A8	26280	66A8					-	
功能	邏輯演算	5	ON延遲時間	9897	26A9	26281	66A9					1	
功能	邏輯演算	5	OFF延遲時間	9898	26AA	26282	66AA					1	
功能	邏輯演算	5	反轉	9899	26AB	26283	66AB					-	
功能	邏輯演算	5	鎖定	9900	26AC	26284	66AC					-	
功能	邏輯演算	6	演算種類	9904	26B0	26288	66B0					-	
功能	邏輯演算	6	輸入分配A	9905	26B1	26289	66B1					-	
功能	邏輯演算	6	輸入分配B	9906	26B2	26290	66B2					-	
功能	邏輯演算	6	輸入分配C	9907	26B3	26291	66B3					-	
功能	邏輯演算	6	輸入分配D	9908	26B4	26292	66B4					-	
功能	邏輯演算	6	輸入位元反轉A	9909	26B5	26293	66B5					-	
功能	邏輯演算	6	輸入位元反轉B	9910	26B6	26294	66B6					-	
功能	邏輯演算	6	輸入位元反轉C	9911	26B7	26295	66B7					-	
功能	邏輯演算	6	輸入位元反轉D	9912	26B8	26296	66B8					-	
功能	邏輯演算	6	ON延遲時間	9913	26B9	26297	66B9					1	
功能	邏輯演算	6	OFF延遲時間	9914	26BA	26298	66BA					1	
功能	邏輯演算	6	反轉	9915	26BB	26299	66BB					-	
功能	邏輯演算	6	鎖定	9916	26BC	26300	66BC					-	
功能	邏輯演算	7	演算種類	9920	26C0	26304	66C0					-	
功能	邏輯演算	7	輸入分配A	9921	26C1	26305	66C1					-	
功能	邏輯演算	7	輸入分配B	9922	26C2	26306	66C2					-	
功能	邏輯演算	7	輸入分配C	9923	26C3	26307	66C3					-	
功能	邏輯演算	7	輸入分配D	9924	26C4	26308	66C4					-	
功能	邏輯演算	7	輸入位元反轉A	9925	26C5	26309	66C5					-	
功能	邏輯演算	7	輸入位元反轉B	9926	26C6	26310	66C6					-	
功能	邏輯演算	7	輸入位元反轉C	9927	26C7	26311	66C7					-	
功能	邏輯演算	7	輸入位元反轉D	9928	26C8	26312	66C8					-	
功能	邏輯演算	7	ON延遲時間	9929	26C9	26313	66C9					1	
功能	邏輯演算	7	OFF延遲時間	9930	26CA	26314	66CA					1	
功能	邏輯演算	7	反轉	9931	26CB	26315	66CB					-	
功能	邏輯演算	7	鎖定	9932	26CC	26316	66CC					-	
功能	邏輯演算	8	演算種類	9936	26D0	26320	66D0					-	
功能	邏輯演算	8	輸入分配A	9937	26D1	26321	66D1					-	
功能	邏輯演算	8	輸入分配B	9938	26D2	26322	66D2					-	
功能	邏輯演算	8	輸入分配C	9939	26D3	26323	66D3					-	
功能	邏輯演算	8	輸入分配D	9940	26D4	26324	66D4					-	
功能	邏輯演算	8	輸入位元反轉A	9941	26D5	26325	66D5					-	
功能	邏輯演算	8	輸入位元反轉B	9942	26D6	26326	66D6					-	
功能	邏輯演算	8	輸入位元反轉C	9943	26D7	26327	66D7					-	
功能	邏輯演算	8	輸入位元反轉D	9944	26D8	26328	66D8					-	
功能	邏輯演算	8	ON延遲時間	9945	26D9	26329	66D9					1	
功能	邏輯演算	8	OFF延遲時間	9946	26DA	26330	66DA					1	
功能	邏輯演算	8	反轉	9947	26DB	26331	66DB					-	
功能	邏輯演算	8	鎖定	9948	26DC	26332	66DC					-	

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	邏輯演算	9	演算種類	9952	26E0	26336	66E0					-	
功能	邏輯演算	9	輸入分配A	9953	26E1	26337	66E1					-	
功能	邏輯演算	9	輸入分配B	9954	26E2	26338	66E2					-	
功能	邏輯演算	9	輸入分配C	9955	26E3	26339	66E3					-	
功能	邏輯演算	9	輸入分配D	9956	26E4	26340	66E4					-	
功能	邏輯演算	9	輸入位元反轉A	9957	26E5	26341	66E5					-	
功能	邏輯演算	9	輸入位元反轉B	9958	26E6	26342	66E6					-	
功能	邏輯演算	9	輸入位元反轉C	9959	26E7	26343	66E7					-	
功能	邏輯演算	9	輸入位元反轉D	9960	26E8	26344	66E8					-	
功能	邏輯演算	9	ON延遲時間	9961	26E9	26345	66E9					1	
功能	邏輯演算	9	OFF延遲時間	9962	26EA	26346	66EA					1	
功能	邏輯演算	9	反轉	9963	26EB	26347	66EB					-	
功能	邏輯演算	9	鎖定	9964	26EC	26348	66EC					-	
功能	邏輯演算	10	演算種類	9968	26F0	26352	66F0					-	
功能	邏輯演算	10	輸入分配A	9969	26F1	26353	66F1					-	
功能	邏輯演算	10	輸入分配B	9970	26F2	26354	66F2					-	
功能	邏輯演算	10	輸入分配C	9971	26F3	26355	66F3					-	
功能	邏輯演算	10	輸入分配D	9972	26F4	26356	66F4					-	
功能	邏輯演算	10	輸入位元反轉A	9973	26F5	26357	66F5					-	
功能	邏輯演算	10	輸入位元反轉B	9974	26F6	26358	66F6					-	
功能	邏輯演算	10	輸入位元反轉C	9975	26F7	26359	66F7					-	
功能	邏輯演算	10	輸入位元反轉D	9976	26F8	26360	66F8					-	
功能	邏輯演算	10	ON延遲時間	9977	26F9	26361	66F9					1	
功能	邏輯演算	10	OFF延遲時間	9978	26FA	26362	66FA					1	
功能	邏輯演算	10	反轉	9979	26FB	26363	66FB					-	
功能	邏輯演算	10	鎖定	9980	26FC	26364	66FC					-	
功能	邏輯演算	11	演算種類	9984	2700	26368	6700					-	
功能	邏輯演算	11	輸入分配A	9985	2701	26369	6701					-	
功能	邏輯演算	11	輸入分配B	9986	2702	26370	6702					-	
功能	邏輯演算	11	輸入分配C	9987	2703	26371	6703					-	
功能	邏輯演算	11	輸入分配D	9988	2704	26372	6704					-	
功能	邏輯演算	11	輸入位元反轉A	9989	2705	26373	6705					-	
功能	邏輯演算	11	輸入位元反轉B	9990	2706	26374	6706					-	
功能	邏輯演算	11	輸入位元反轉C	9991	2707	26375	6707					-	
功能	邏輯演算	11	輸入位元反轉D	9992	2708	26376	6708					-	
功能	邏輯演算	11	ON延遲時間	9993	2709	26377	6709					1	
功能	邏輯演算	11	OFF延遲時間	9994	270A	26378	670A					1	
功能	邏輯演算	11	反轉	9995	270B	26379	670B					-	
功能	邏輯演算	11	鎖定	9996	270C	26380	670C					-	
功能	邏輯演算	12	演算種類	10000	2710	26384	6710					-	
功能	邏輯演算	12	輸入分配A	10001	2711	26385	6711					-	
功能	邏輯演算	12	輸入分配B	10002	2712	26386	6712					-	
功能	邏輯演算	12	輸入分配C	10003	2713	26387	6713					-	
功能	邏輯演算	12	輸入分配D	10004	2714	26388	6714					-	
功能	邏輯演算	12	輸入位元反轉A	10005	2715	26389	6715					-	
功能	邏輯演算	12	輸入位元反轉B	10006	2716	26390	6716					-	
功能	邏輯演算	12	輸入位元反轉C	10007	2717	26391	6717					-	
功能	邏輯演算	12	輸入位元反轉D	10008	2718	26392	6718					-	
功能	邏輯演算	12	ON延遲時間	10009	2719	26393	6719					1	
功能	邏輯演算	12	OFF延遲時間	10010	271A	26394	671A					1	
功能	邏輯演算	12	反轉	10011	271B	26395	671B					-	
功能	邏輯演算	12	鎖定	10012	271C	26396	671C					-	

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	邏輯演算	13	演算種類	10016	2720	26400	6720					-	
功能	邏輯演算	13	輸入分配A	10017	2721	26401	6721					-	
功能	邏輯演算	13	輸入分配B	10018	2722	26402	6722					-	
功能	邏輯演算	13	輸入分配C	10019	2723	26403	6723					-	
功能	邏輯演算	13	輸入分配D	10020	2724	26404	6724					-	
功能	邏輯演算	13	輸入位元反轉A	10021	2725	26405	6725					-	
功能	邏輯演算	13	輸入位元反轉B	10022	2726	26406	6726					-	
功能	邏輯演算	13	輸入位元反轉C	10023	2727	26407	6727					-	
功能	邏輯演算	13	輸入位元反轉D	10024	2728	26408	6728					-	
功能	邏輯演算	13	ON延遲時間	10025	2729	26409	6729					1	
功能	邏輯演算	13	OFF延遲時間	10026	272A	26410	672A					1	
功能	邏輯演算	13	反轉	10027	272B	26411	672B					-	
功能	邏輯演算	13	鎖定	10028	272C	26412	672C					-	
功能	邏輯演算	14	演算種類	10032	2730	26416	6730					-	
功能	邏輯演算	14	輸入分配A	10033	2731	26417	6731					-	
功能	邏輯演算	14	輸入分配B	10034	2732	26418	6732					-	
功能	邏輯演算	14	輸入分配C	10035	2733	26419	6733					-	
功能	邏輯演算	14	輸入分配D	10036	2734	26420	6734					-	
功能	邏輯演算	14	輸入位元反轉A	10037	2735	26421	6735					-	
功能	邏輯演算	14	輸入位元反轉B	10038	2736	26422	6736					-	
功能	邏輯演算	14	輸入位元反轉C	10039	2737	26423	6737					-	
功能	邏輯演算	14	輸入位元反轉D	10040	2738	26424	6738					-	
功能	邏輯演算	14	ON延遲時間	10041	2739	26425	6739					1	
功能	邏輯演算	14	OFF延遲時間	10042	273A	26426	673A					1	
功能	邏輯演算	14	反轉	10043	273B	26427	673B					-	
功能	邏輯演算	14	鎖定	10044	273C	26428	673C					-	
功能	邏輯演算	15	演算種類	10048	2740	26432	6740					-	
功能	邏輯演算	15	輸入分配A	10049	2741	26433	6741					-	
功能	邏輯演算	15	輸入分配B	10050	2742	26434	6742					-	
功能	邏輯演算	15	輸入分配C	10051	2743	26435	6743					-	
功能	邏輯演算	15	輸入分配D	10052	2744	26436	6744					-	
功能	邏輯演算	15	輸入位元反轉A	10053	2745	26437	6745					-	
功能	邏輯演算	15	輸入位元反轉B	10054	2746	26438	6746					-	
功能	邏輯演算	15	輸入位元反轉C	10055	2747	26439	6747					-	
功能	邏輯演算	15	輸入位元反轉D	10056	2748	26440	6748					-	
功能	邏輯演算	15	ON延遲時間	10057	2749	26441	6749					1	
功能	邏輯演算	15	OFF延遲時間	10058	274A	26442	674A					1	
功能	邏輯演算	15	反轉	10059	274B	26443	674B					-	
功能	邏輯演算	15	鎖定	10060	274C	26444	674C					-	
功能	邏輯演算	16	演算種類	10064	2750	26448	6750					-	
功能	邏輯演算	16	輸入分配A	10065	2751	26449	6751					-	
功能	邏輯演算	16	輸入分配B	10066	2752	26450	6752					-	
功能	邏輯演算	16	輸入分配C	10067	2753	26451	6753					-	
功能	邏輯演算	16	輸入分配D	10068	2754	26452	6754					-	
功能	邏輯演算	16	輸入位元反轉A	10069	2755	26453	6755					-	
功能	邏輯演算	16	輸入位元反轉B	10070	2756	26454	6756					-	
功能	邏輯演算	16	輸入位元反轉C	10071	2757	26455	6757					-	
功能	邏輯演算	16	輸入位元反轉D	10072	2758	26456	6758					-	
功能	邏輯演算	16	ON延遲時間	10073	2759	26457	6759					1	
功能	邏輯演算	16	OFF延遲時間	10074	275A	26458	675A					1	
功能	邏輯演算	16	反轉	10075	275B	26459	675B					-	
功能	邏輯演算	16	鎖定	10076	275C	26460	675C					-	

功能 / 節能時間比例

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
功能	節能時間比例	1	節能時間比例動作	11536	2D10	27920	6D10					—	
功能	節能時間比例	1	節能延遲時間	11537	2D11	27921	6D11					—	
功能	節能時間比例	1	主側 / 輔側選擇	11538	2D12	27922	6D12					—	
功能	節能時間比例	1	時間比例輔側通道	11540	2D14	27924	6D14					—	
功能	節能時間比例	2	節能時間比例動作	11544	2D18	27928	6D18					—	
功能	節能時間比例	2	節能延遲時間	11545	2D19	27929	6D19					—	
功能	節能時間比例	2	主側 / 輔側選擇	11546	2D1A	27930	6D1A					—	
功能	節能時間比例	2	時間比例輔側通道	11548	2D1C	27932	6D1C					—	
功能	節能時間比例	3	節能時間比例動作	11552	2D20	27936	6D20					—	
功能	節能時間比例	3	節能延遲時間	11553	2D21	27937	6D21					—	
功能	節能時間比例	3	主側 / 輔側選擇	11554	2D22	27938	6D22					—	
功能	節能時間比例	3	時間比例輔側通道	11556	2D24	27940	6D24					—	
功能	節能時間比例	4	節能時間比例動作	11560	2D28	27944	6D28					—	
功能	節能時間比例	4	節能延遲時間	11561	2D29	27945	6D29					—	
功能	節能時間比例	4	主側 / 輔側選擇	11562	2D2A	27946	6D2A					—	
功能	節能時間比例	4	時間比例輔側通道	11564	2D2C	27948	6D2C					—	
功能	節能時間比例	5	節能時間比例動作	11568	2D30	27952	6D30					—	
功能	節能時間比例	5	節能延遲時間	11569	2D31	27953	6D31					—	
功能	節能時間比例	5	主側 / 輔側選擇	11570	2D32	27954	6D32					—	
功能	節能時間比例	5	時間比例輔側通道	11572	2D34	27956	6D34					—	
功能	節能時間比例	6	節能時間比例動作	11576	2D38	27960	6D38					—	
功能	節能時間比例	6	節能延遲時間	11577	2D39	27961	6D39					—	
功能	節能時間比例	6	主側 / 輔側選擇	11578	2D3A	27962	6D3A					—	
功能	節能時間比例	6	時間比例輔側通道	11580	2D3C	27964	6D3C					—	
功能	節能時間比例	7	節能時間比例動作	11584	2D40	27968	6D40					—	
功能	節能時間比例	7	節能延遲時間	11585	2D41	27969	6D41					—	
功能	節能時間比例	7	主側 / 輔側選擇	11586	2D42	27970	6D42					—	
功能	節能時間比例	7	時間比例輔側通道	11588	2D44	27972	6D44					—	
功能	節能時間比例	8	節能時間比例動作	11592	2D48	27976	6D48					—	
功能	節能時間比例	8	節能延遲時間	11593	2D49	27977	6D49					—	
功能	節能時間比例	8	主側 / 輔側選擇	11594	2D4A	27978	6D4A					—	
功能	節能時間比例	8	時間比例輔側通道	11596	2D4C	27980	6D4C					—	

功能 / 操作量分支輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	操作量分支輸出	1	回路指定	11776	2E00	28160	6E00					—	
功能	操作量分支輸出	1	比率	11777	2E01	28161	6E01					2	
功能	操作量分支輸出	1	偏置	11778	2E02	28162	6E02					2	
功能	操作量分支輸出	2	回路指定	11780	2E04	28164	6E04					—	
功能	操作量分支輸出	2	比率	11781	2E05	28165	6E05					2	
功能	操作量分支輸出	2	偏置	11782	2E06	28166	6E06					2	
功能	操作量分支輸出	3	回路指定	11784	2E08	28168	6E08					—	NX-D35 不對應
功能	操作量分支輸出	3	比率	11785	2E09	28169	6E09					2	NX-D35 不對應
功能	操作量分支輸出	3	偏置	11786	2E0A	28170	6E0A					2	NX-D35 不對應
功能	操作量分支輸出	4	回路指定	11788	2E0C	28172	6E0C					—	NX-D35 不對應
功能	操作量分支輸出	4	比率	11789	2E0D	28173	6E0D					2	NX-D35 不對應
功能	操作量分支輸出	4	偏置	11790	2E0E	28174	6E0E					2	NX-D35 不對應

功能 / 收信監視

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
功能	收信監視	1	地址(L)	—	—	3840	0F00	x	x			—	
功能	收信監視	1	地址(H)	—	—	3841	0F01	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	1	超時(L)	—	—	3842	0F02	x	x			—	
功能	收信監視	1	超時(H)	—	—	3843	0F03	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	1	模式	—	—	3844	0F04	x	x			—	
功能	收信監視	2	地址(L)	—	—	3848	0F08	x	x			—	
功能	收信監視	2	地址(H)	—	—	3849	0F09	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	2	超時(L)	—	—	3850	0F0A	x	x			—	
功能	收信監視	2	超時(H)	—	—	3851	0F0B	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	2	模式	—	—	3852	0F0C	x	x			—	
功能	收信監視	3	地址(L)	—	—	3856	0F10	x	x			—	
功能	收信監視	3	地址(H)	—	—	3857	0F11	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	3	超時(L)	—	—	3858	0F12	x	x			—	
功能	收信監視	3	超時(H)	—	—	3859	0F13	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	3	模式	—	—	3860	0F14	x	x			—	
功能	收信監視	4	地址(L)	—	—	3864	0F18	x	x			—	
功能	收信監視	4	地址(H)	—	—	3865	0F19	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	4	超時(L)	—	—	3866	0F1A	x	x			—	
功能	收信監視	4	超時(H)	—	—	3867	0F1B	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	4	模式	—	—	3868	0F1C	x	x			—	
功能	收信監視	5	地址(L)	—	—	3872	0F20	x	x			—	
功能	收信監視	5	地址(H)	—	—	3873	0F21	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	5	超時(L)	—	—	3874	0F22	x	x			—	
功能	收信監視	5	超時(H)	—	—	3875	0F23	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	5	模式	—	—	3876	0F24	x	x			—	
功能	收信監視	6	地址(L)	—	—	3880	0F28	x	x			—	
功能	收信監視	6	地址(H)	—	—	3881	0F29	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	6	超時(L)	—	—	3882	0F2A	x	x			—	
功能	收信監視	6	超時(H)	—	—	3883	0F2B	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	6	模式	—	—	3884	0F2C	x	x			—	

功能 / 收信監視

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
功能	收信監視	7	地址(L)	—	—	3888	0F30	x	x			—	
功能	收信監視	7	地址(H)	—	—	3889	0F31	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	7	超時(L)	—	—	3890	0F32	x	x			—	
功能	收信監視	7	超時(H)	—	—	3891	0F33	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	7	模式	—	—	3892	0F34	x	x			—	
功能	收信監視	8	地址(L)	—	—	3896	0F38	x	x			—	
功能	收信監視	8	地址(H)	—	—	3897	0F39	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	8	超時(L)	—	—	3898	0F3A	x	x			—	
功能	收信監視	8	超時(H)	—	—	3899	0F3B	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	8	模式	—	—	3900	0F3C	x	x			—	
功能	收信監視	9	地址(L)	—	—	3904	0F40	x	x			—	
功能	收信監視	9	地址(H)	—	—	3905	0F41	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	9	超時(L)	—	—	3906	0F42	x	x			—	
功能	收信監視	9	超時(H)	—	—	3907	0F43	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	9	模式	—	—	3908	0F44	x	x			—	
功能	收信監視	10	地址(L)	—	—	3912	0F48	x	x			—	
功能	收信監視	10	地址(H)	—	—	3913	0F49	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	10	超時(L)	—	—	3914	0F4A	x	x			—	
功能	收信監視	10	超時(H)	—	—	3915	0F4B	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	10	模式	—	—	3916	0F4C	x	x			—	
功能	收信監視	11	地址(L)	—	—	3920	0F50	x	x			—	
功能	收信監視	11	地址(H)	—	—	3921	0F51	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	11	超時(L)	—	—	3922	0F52	x	x			—	
功能	收信監視	11	超時(H)	—	—	3923	0F53	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	11	模式	—	—	3924	0F54	x	x			—	
功能	收信監視	12	地址(L)	—	—	3928	0F58	x	x			—	
功能	收信監視	12	地址(H)	—	—	3929	0F59	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	12	超時(L)	—	—	3930	0F5A	x	x			—	
功能	收信監視	12	超時(H)	—	—	3931	0F5B	x	x			—	寫入時，請寫入0
功能	收信監視	12	模式	—	—	3932	0F5C	x	x			—	

功能 / 收信監視

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
功能	收信監視	13	地址(L)	—	—	3936	0F60	x	x			—	
功能	收信監視	13	地址(H)	—	—	3937	0F61	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	13	超時(L)	—	—	3938	0F62	x	x			—	
功能	收信監視	13	超時(H)	—	—	3939	0F63	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	13	模式	—	—	3940	0F64	x	x			—	
功能	收信監視	14	地址(L)	—	—	3944	0F68	x	x			—	
功能	收信監視	14	地址(H)	—	—	3945	0F69	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	14	超時(L)	—	—	3946	0F6A	x	x			—	
功能	收信監視	14	超時(H)	—	—	3947	0F6B	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	14	模式	—	—	3948	0F6C	x	x			—	
功能	收信監視	15	地址(L)	—	—	3952	0F70	x	x			—	
功能	收信監視	15	地址(H)	—	—	3953	0F71	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	15	超時(L)	—	—	3954	0F72	x	x			—	
功能	收信監視	15	超時(H)	—	—	3955	0F73	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	15	模式	—	—	3956	0F74	x	x			—	
功能	收信監視	16	地址(L)	—	—	3960	0F78	x	x			—	
功能	收信監視	16	地址(H)	—	—	3961	0F79	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	16	超時(L)	—	—	3962	0F7A	x	x			—	
功能	收信監視	16	超時(H)	—	—	3963	0F7B	x	x			—	寫入時，請寫入 0
功能	收信監視	16	模式	—	—	3964	0F7C	x	x			—	

其它/UFLLED設定

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
其它	UFLLED設定	1	燈亮條件	10160	27B0	26544	67B0					-	F0
其它	UFLLED設定	1	燈亮狀態	10161	27B1	26545	67B1					-	F0
其它	UFLLED設定	2	燈亮條件	10164	27B4	26548	67B4					-	F1
其它	UFLLED設定	2	燈亮狀態	10165	27B5	26549	67B5					-	F1
其它	UFLLED設定	3	燈亮條件	10168	27B8	26552	67B8					-	F2
其它	UFLLED設定	3	燈亮狀態	10169	27B9	26553	67B9					-	F2
其它	UFLLED設定	4	燈亮條件	10172	27BC	26556	67BC					-	F3
其它	UFLLED設定	4	燈亮狀態	10173	27BD	26557	67BD					-	F3
其它	UFLLED設定	5	燈亮條件	10176	27C0	26560	67C0					-	F4
其它	UFLLED設定	5	燈亮狀態	10177	27C1	26561	67C1					-	F4
其它	UFLLED設定	6	燈亮條件	10180	27C4	26564	67C4					-	F5
其它	UFLLED設定	6	燈亮狀態	10181	27C5	26565	67C5					-	F5
其它	UFLLED設定	7	燈亮條件	10184	27C8	26568	67C8					-	F6
其它	UFLLED設定	7	燈亮狀態	10185	27C9	26569	67C9					-	F6
其它	UFLLED設定	8	燈亮條件	10188	27CC	26572	67CC					-	F7
其它	UFLLED設定	8	燈亮狀態	10189	27CD	26573	67CD					-	F7
其它	UFLLED設定	9	燈亮條件	10192	27D0	26576	67D0					-	F8
其它	UFLLED設定	9	燈亮狀態	10193	27D1	26577	67D1					-	F8
其它	UFLLED設定	10	燈亮條件	10196	27D4	26580	67D4					-	F9
其它	UFLLED設定	10	燈亮狀態	10197	27D5	26581	67D5					-	F9

其它/儀表訊息

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10 進制	16 進制	10 進制	16 進制	讀	寫	讀	寫		
其它	儀表訊息	1	FW ROM ID	10768	2A10	27152	6A10		x		x	—	
其它	儀表訊息	1	FW ROM 版本1	10769	2A11	27153	6A11		x		x	—	
其它	儀表訊息	1	FW ROM 版本2	10770	2A12	27154	6A12		x		x	—	
其它	儀表訊息	1	模組互換 版本	10771	2A13	27155	6A13		x		x	—	
其它	儀表訊息	1	模組版本 (主版本號、次版本號)	10773	2A15	27157	6A15		x		x	—	

其它/PV位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
其它	PV位號名	1	位號名1	6640	19F0	23024	59F0					-	
其它	PV位號名	1	位號名2	6641	19F1	23025	59F1					-	
其它	PV位號名	1	位號名3	6642	19F2	23026	59F2					-	
其它	PV位號名	1	位號名4	6643	19F3	23027	59F3					-	
其它	PV位號名	1	位號名5	6644	19F4	23028	59F4					-	
其它	PV位號名	1	位號名6	6645	19F5	23029	59F5					-	
其它	PV位號名	1	位號名7	6646	19F6	23030	59F6					-	
其它	PV位號名	1	位號名8	6647	19F7	23031	59F7					-	
其它	PV位號名	2	位號名1	6656	1A00	23040	5A00					-	
其它	PV位號名	2	位號名2	6657	1A01	23041	5A01					-	
其它	PV位號名	2	位號名3	6658	1A02	23042	5A02					-	
其它	PV位號名	2	位號名4	6659	1A03	23043	5A03					-	
其它	PV位號名	2	位號名5	6660	1A04	23044	5A04					-	
其它	PV位號名	2	位號名6	6661	1A05	23045	5A05					-	
其它	PV位號名	2	位號名7	6662	1A06	23046	5A06					-	
其它	PV位號名	2	位號名8	61663	1A07	23047	5A07					-	
其它	PV位號名	3	位號名1	6672	1A10	23056	5A10					-	
其它	PV位號名	3	位號名2	6673	1A11	23057	5A11					-	
其它	PV位號名	3	位號名3	6674	1A12	23058	5A12					-	
其它	PV位號名	3	位號名4	6675	1A13	23059	5A13					-	
其它	PV位號名	3	位號名5	6676	1A14	23060	5A14					-	
其它	PV位號名	3	位號名6	6677	1A15	23061	5A15					-	
其它	PV位號名	3	位號名7	6678	1A16	23062	5A16					-	
其它	PV位號名	3	位號名8	6679	1A17	23063	5A17					-	
其它	PV位號名	4	位號名1	6688	1A20	23072	5A20					-	
其它	PV位號名	4	位號名2	6689	1A21	23073	5A21					-	
其它	PV位號名	4	位號名3	6690	1A22	23074	5A22					-	
其它	PV位號名	4	位號名4	6691	1A23	23075	5A23					-	
其它	PV位號名	4	位號名5	6692	1A24	23076	5A24					-	
其它	PV位號名	4	位號名6	6693	1A25	23077	5A25					-	
其它	PV位號名	4	位號名7	6694	1A26	23078	5A26					-	
其它	PV位號名	4	位號名8	6695	1A27	23079	5A27					-	

其它/OUT位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
其它	OUT位號名	1	位號名1	6704	1A30	23088	5A30					—	
其它	OUT位號名	1	位號名2	6705	1A31	23089	5A31					—	
其它	OUT位號名	1	位號名3	6706	1A32	23090	5A32					—	
其它	OUT位號名	1	位號名4	6707	1A33	23091	5A33					—	
其它	OUT位號名	1	位號名5	6708	1A34	23092	5A34					—	
其它	OUT位號名	1	位號名6	6709	1A35	23093	5A35					—	
其它	OUT位號名	1	位號名7	6710	1A36	23094	5A36					—	
其它	OUT位號名	1	位號名8	6711	1A37	23095	5A37					—	
其它	OUT位號名	2	位號名1	6720	1A40	23104	5A40					—	
其它	OUT位號名	2	位號名2	6721	1A41	23105	5A41					—	
其它	OUT位號名	2	位號名3	6722	1A42	23106	5A42					—	
其它	OUT位號名	2	位號名4	6723	1A43	23107	5A43					—	
其它	OUT位號名	2	位號名5	6724	1A44	23108	5A44					—	
其它	OUT位號名	2	位號名6	6725	1A45	23109	5A45					—	
其它	OUT位號名	2	位號名7	6726	1A46	23110	5A46					—	
其它	OUT位號名	2	位號名8	6727	1A47	23111	5A47					—	
其它	OUT位號名	3	位號名1	6736	1A50	23120	5A50					—	
其它	OUT位號名	3	位號名2	6737	1A51	23121	5A51					—	
其它	OUT位號名	3	位號名3	6738	1A52	23122	5A52					—	
其它	OUT位號名	3	位號名4	6739	1A53	23123	5A53					—	
其它	OUT位號名	3	位號名5	6740	1A54	23124	5A54					—	
其它	OUT位號名	3	位號名6	6741	1A55	23125	5A55					—	
其它	OUT位號名	3	位號名7	6742	1A56	23126	5A56					—	
其它	OUT位號名	3	位號名8	6743	1A57	23127	5A57					—	
其它	OUT位號名	4	位號名1	6752	1A60	23136	5A60					—	
其它	OUT位號名	4	位號名2	6753	1A61	23137	5A61					—	
其它	OUT位號名	4	位號名3	6754	1A62	23138	5A62					—	
其它	OUT位號名	4	位號名4	6755	1A63	23139	5A63					—	
其它	OUT位號名	4	位號名5	6756	1A64	23140	5A64					—	
其它	OUT位號名	4	位號名6	6757	1A65	23141	5A65					—	
其它	OUT位號名	4	位號名7	6758	1A66	23142	5A66					—	
其它	OUT位號名	4	位號名8	6759	1A67	23143	5A67					—	

其它/可選項位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
其它	可選項位號名	1	位號名1	6768	1A70	23152	5A70					-	
其它	可選項位號名	1	位號名2	6769	1A71	23153	5A71					-	
其它	可選項位號名	1	位號名3	6770	1A72	23154	5A72					-	
其它	可選項位號名	1	位號名4	6771	1A73	23155	5A73					-	
其它	可選項位號名	1	位號名5	6772	1A74	23156	5A74					-	
其它	可選項位號名	1	位號名6	6773	1A75	23157	5A75					-	
其它	可選項位號名	1	位號名7	6774	1A76	23158	5A76					-	
其它	可選項位號名	1	位號名8	6775	1A77	23159	5A77					-	
其它	可選項位號名	2	位號名1	6784	1A80	23168	5A80					-	
其它	可選項位號名	2	位號名2	6785	1A81	23169	5A81					-	
其它	可選項位號名	2	位號名3	6786	1A82	23170	5A82					-	
其它	可選項位號名	2	位號名4	6787	1A83	23171	5A83					-	
其它	可選項位號名	2	位號名5	6788	1A84	23172	5A84					-	
其它	可選項位號名	2	位號名6	6789	1A85	23173	5A85					-	
其它	可選項位號名	2	位號名7	6790	1A86	23174	5A86					-	
其它	可選項位號名	2	位號名8	6791	1A87	23175	5A87					-	
其它	可選項位號名	3	位號名1	6800	1A90	23184	5A90					-	
其它	可選項位號名	3	位號名2	6801	1A91	23185	5A91					-	
其它	可選項位號名	3	位號名3	6802	1A92	23186	5A92					-	
其它	可選項位號名	3	位號名4	6803	1A93	23187	5A93					-	
其它	可選項位號名	3	位號名5	6804	1A94	23188	5A94					-	
其它	可選項位號名	3	位號名6	6805	1A95	23189	5A95					-	
其它	可選項位號名	3	位號名7	6806	1A96	23190	5A96					-	
其它	可選項位號名	3	位號名8	6807	1A97	23191	5A97					-	
其它	可選項位號名	4	位號名1	6816	1AA0	23200	5AA0					-	
其它	可選項位號名	4	位號名2	6817	1AA1	23201	5AA1					-	
其它	可選項位號名	4	位號名3	6818	1AA2	23202	5AA2					-	
其它	可選項位號名	4	位號名4	6819	1AA3	23203	5AA3					-	
其它	可選項位號名	4	位號名5	6820	1AA4	23204	5AA4					-	
其它	可選項位號名	4	位號名6	6821	1AA5	23205	5AA5					-	
其它	可選項位號名	4	位號名7	6822	1AA6	23206	5AA6					-	
其它	可選項位號名	4	位號名8	6823	1AA7	23207	5AA7					-	

其它回路代表位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小數點 訊息	備 注
				10進制	16進制	10進制	16進制	讀	寫	讀	寫		
其它	回路代表位號名	1	位號名1	6832	1AB0	23216	5AB0					—	
其它	回路代表位號名	1	位號名2	6833	1AB1	23217	5AB1					—	
其它	回路代表位號名	1	位號名3	6834	1AB2	23218	5AB2					—	
其它	回路代表位號名	1	位號名4	6835	1AB3	23219	5AB3					—	
其它	回路代表位號名	1	位號名5	6836	1AB4	23220	5AB4					—	
其它	回路代表位號名	1	位號名6	6837	1AB5	23221	5AB5					—	
其它	回路代表位號名	1	位號名7	6838	1AB6	23222	5AB6					—	
其它	回路代表位號名	1	位號名8	6839	1AB7	23223	5AB7					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名1	6848	1AC0	23232	5AC0					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名2	6849	1AC1	23233	5AC1					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名3	6850	1AC2	23234	5AC2					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名4	6851	1AC3	23235	5AC3					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名5	6852	1AC4	23236	5AC4					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名6	6853	1AC5	23237	5AC5					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名7	6854	1AC6	23238	5AC6					—	
其它	回路代表位號名	2	位號名8	6855	1AC7	23239	5AC7					—	
其它	回路代表位號名	3	位號名1	6864	1AD0	23248	5AD0					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	3	位號名2	6865	1AD1	23249	5AD1					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	3	位號名3	6866	1AD2	23250	5AD2					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	3	位號名4	6867	1AD3	23251	5AD3					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	3	位號名5	6868	1AD4	23252	5AD4					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	3	位號名6	6869	1AD5	23253	5AD5					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	3	位號名7	6870	1AD6	23254	5AD6					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	3	位號名8	6871	1AD7	23255	5AD7					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名1	6880	1AE0	23264	5AE0					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名2	6881	1AE1	23265	5AE1					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名3	6882	1AE2	23266	5AE2					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名4	6883	1AE3	23267	5AE3					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名5	6884	1AE4	23268	5AE4					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名6	6885	1AE5	23269	5AE5					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名7	6886	1AE6	23270	5AE6					—	NX-D35 不對應
其它	回路代表位號名	4	位號名8	6887	1AE7	23271	5AE7					—	NX-D35 不對應

位圖分配

■ 警報訊息

● 警報訊息 1

RAM 地址 : 10288 (2830H)
EEPROM 地址 : 26672 (6830H)

															LSB
b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : PV1 上限異常 (輕故障) AL01
- 2 : PV1 下限異常 (輕故障) AL02
- 3 : PV2 上限異常 (輕故障) AL03
- 4 : PV2 下限異常 (輕故障) AL04
- 5 : PV3 上限異常 (輕故障) AL05
- 6 : PV3 下限異常 (輕故障) AL06
- 7 : PV4 上限異常 (輕故障) AL07
- 8 : PV4 下限異常 (輕故障) AL08
- 9 : AD1 故障 (輕故障) AL11
- 10: AD2 故障 (輕故障) AL12
- 11: AD3 故障 (輕故障) AL13
- 12: AD4 故障 (輕故障) AL14
- 13 ~ 16 : 未定義

● 警報訊息 2

RAM 地址 : 10289 (2831H)
EEPROM 地址 : 26673 (6831H)

															LSB
b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : MFB1 輸入異常 (輕故障) AL21
- 2 : MFB1 調整異常 (輕故障) AL22
- 3 : MFB2 輸入異常 (輕故障) AL23
- 4 : MFB2 調整異常 (輕故障) AL24
- 5 : CT1 輸入異常 (輕故障) AL25
- 6 : CT2 輸入異常 (輕故障) AL26
- 7 : CT3 輸入異常 (輕故障) AL27
- 8 : CT4 輸入異常 (輕故障) AL28
- 9 : 收信監視 (1 ~ 16 的代表) (輕故障) AL31
- 10: 模組間通訊送信超時 (輕故障) AL32
- 11: RS-485 設定異常 (輕故障) AL33
- 12: 模組間通訊設定異常 (輕故障) AL34
- 13 ~ 15 : 未定義
- 16: 相鄰環形被切斷 (輕故障) AL38

● 警報訊息 3

RAM 地址 : 10290 (2832H)
EEPROM 地址 : 26674 (6832H)

															LSB
b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : 底板 EEPROM 讀寫異常 (重故障) AL87
- 2 : 底板 EEPROM 異常 (輕故障) AL88
- 3 : 底板 / 本體通訊設定不一致 (輕故障) AL53
- 4 : 底板 / 本體型號不一致 (輕故障) AL54
- 5 : 底板檢測異常 (重故障) AL55
- 6 ~ 16 : 未定義

● 警報訊息 4

RAM 地址 : 10291 (2833H)
EEPROM 地址 : 26675 (6833H)

															LSB
b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : CJ1 異常 (輕故障) AL71
- 2 : CJ2 異常 (輕故障) AL72
- 3 : CJ3 異常 (輕故障) AL73
- 4 : CJ4 異常 (輕故障) AL74
- 5 : 未定義
- 6 : 未定義
- 7 : 本體 EEPROM 未初始化 (重故障) AL83
- 8 : MAC 地址異常 (重故障) AL84
- 9 : RAM 讀寫異常 (重故障) AL85
- 10 : EEPROM 讀寫異常 (重故障) AL86
- 11 : RAM 異常 (參數區域) (輕故障) AL94
- 12 : RAM 異常 (調整區域) (輕故障) AL95
- 13 : 未定義
- 14 : EEPROM 異常 (參數區域) (輕故障) AL97
- 15 : EEPROM 異常 (調整區域) (輕故障) AL98
- 16 : ROM 異常 (重故障) AL99

■ 儀表的內部演算結果

● 內部演算結果 1

RAM 地址 : 10608 (2970H)

EEPROM 地址 : 26992 (6970H)

LSB

b¹⁵ b¹⁴ b¹³ b¹² b¹¹ b¹⁰ b⁹ b⁸ b⁷ b⁶ b⁵ b⁴ b³ b² b¹ b⁰

16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
----	----	----	----	----	----	----	---	---	---	---	---	---	---	---	---

- 1 : 內部事件狀態 1 EV01
- 2 : 內部事件狀態 2 EV02
- 3 : 內部事件狀態 3 EV03
- 4 : 內部事件狀態 4 EV04
- 5 : 內部事件狀態 5 EV05
- 6 : 內部事件狀態 6 EV06
- 7 : 內部事件狀態 7 EV07
- 8 : 內部事件狀態 8 EV08
- 9 : 內部事件狀態 9 EV09
- 10: 內部事件狀態 10 EV10
- 11: 內部事件狀態 11 EV11
- 12: 內部事件狀態 12 EV12
- 13: 內部事件狀態 13 EV13
- 14: 內部事件狀態 14 EV14
- 15: 內部事件狀態 15 EV15
- 16: 內部事件狀態 16 EV16

● 內部演算結果 2

RAM 地址 : 10609 (2971H)

EEPROM 地址 : 26993 (6971H)

LSB

b¹⁵ b¹⁴ b¹³ b¹² b¹¹ b¹⁰ b⁹ b⁸ b⁷ b⁶ b⁵ b⁴ b³ b² b¹ b⁰

16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
----	----	----	----	----	----	----	---	---	---	---	---	---	---	---	---

- 1 : 內部事件狀態 17 EV17
- 2 : 內部事件狀態 18 EV18
- 3 : 內部事件狀態 19 EV19
- 4 : 內部事件狀態 20 EV20
- 5 : 內部事件狀態 21 EV21
- 6 : 內部事件狀態 22 EV22
- 7 : 內部事件狀態 23 EV23
- 8 : 內部事件狀態 24 EV24
- 9 ~ 16 : 未定義

● 內部演算結果 3

RAM 地址 : 10610 (2972H)
 EEPROM 地址 : 26994 (6972H)

															LSB
b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : 加熱器斷線檢測 CT1
- 2 : 加熱器斷線檢測 CT2
- 3 : 加熱器斷線檢測 CT3
- 4 : 加熱器斷線檢測 CT4
- 5 : 過電流檢測 CT1
- 6 : 過電流檢測 CT2
- 7 : 過電流檢測 CT3
- 8 : 過電流檢測 CT4
- 9 : 短路檢測 CT1
- 10: 短路檢測 CT2
- 11: 短路檢測 CT3
- 12: 短路檢測 CT4
- 13 ~ 16 : 未定義

● 內部演算結果 5

RAM 地址 : 10612 (2974H)
 EEPROM 地址 : 26996 (6974H)

															LSB
b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : 端子狀態 DI1
- 2 : 端子狀態 DI2
- 3 : 端子狀態 DI3
- 4 : 端子狀態 DI4
- 5 ~ 16 : 未定義

● 內部演算結果 13

RAM 地址 : 10620 (297CH)
 EEPROM 地址 : 27004 (697CH)

															LSB
b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : 端子狀態 OUT1
- 2 : 端子狀態 OUT2
- 3 : 端子狀態 OUT3
- 4 : 端子狀態 OUT4
- 5 : 端子狀態 DO1
- 6 : 端子狀態 DO2
- 7 : 端子狀態 DO3
- 8 : 端子狀態 DO4
- 9 ~ 16 : 未定義

● 內部演算結果 21

RAM 地址 : 10628 (2984H)

EEPROM 地址 : 27012 (6984H)

LSB

b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : 邏輯演算 1 的結果
- 2 : 邏輯演算 2 的結果
- 3 : 邏輯演算 3 的結果
- 4 : 邏輯演算 4 的結果
- 5 : 邏輯演算 5 的結果
- 6 : 邏輯演算 6 的結果
- 7 : 邏輯演算 7 的結果
- 8 : 邏輯演算 8 的結果
- 9 : 邏輯演算 9 的結果
- 10: 邏輯演算 10 的結果
- 11: 邏輯演算 11 的結果
- 12: 邏輯演算 12 的結果
- 13: 邏輯演算 13 的結果
- 14: 邏輯演算 14 的結果
- 15: 邏輯演算 15 的結果
- 16: 邏輯演算 16 的結果

● 內部演算結果 42 (ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後)

RAM 地址 : 10649 (2999H)

EEPROM 地址 : 27033 (6999H)

LSB

b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³ zhi	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : MFB1 G 線斷線
- 2 : MFB2 G 線斷線
- 3 : 未定義
- 4 : 未定義
- 5 : MFB1 Y 線斷線
- 6 : MFB2 Y 線斷線
- 7 : 未定義
- 8 : 未定義
- 9 : MFB1 T 線 / 多根線斷線
- 10: MFB2 T 線 / 多根線斷線
- 11: 未定義
- 12: 未定義
- 13: MFB1 輸入異常 (AL21)
- 14: MFB2 輸入異常 (AL23)
- 15: 未定義
- 16: 未定義

● 內部演算結果 43(ROM 版本 3.00〔1_0_3〕之後)

RAM 地址 : 10650 (299AH)

EEPROM 地址 : 27034 (699AH)

LSB

b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : MFB1 調整中
- 2 : MFB2 調整中
- 3 : 未定義
- 4 : 未定義
- 5 : MFB1 推定中
- 6 : MFB2 推定中
- 7 : 未定義
- 8 : 未定義
- 9 : 未定義
- 10: 未定義
- 11: 未定義
- 12: 未定義
- 13: MFB1 調整異常 (AL22)
- 14: MFB2 調整異常 (AL24)
- 15: 未定義
- 16: 未定義

● 內部演算結果 44(ROM 版本 3.00〔1_0_3〕之後)

RAM 地址 : 10651 (299BH)

EEPROM 地址 : 27035 (699BH)

LSB

b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : MFB1 OPEN
- 2 : MFB2 OPEN
- 3 : 未定義
- 4 : 未定義
- 5 : MFB1 CLOSE
- 6 : MFB2 CLOSE
- 7 : 未定義
- 8 : 未定義
- 9 : 未定義
- 10: 未定義
- 11: 未定義
- 12: 未定義
- 13: 未定義
- 14: 未定義
- 15: 未定義
- 16: 未定義

● 內部演算結果 54 (ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後)

RAM 地址 : 10661 (29A5H)

EEPROM 地址 : 27045 (69A5H)

LSB

b¹⁵ b¹⁴ b¹³ b¹² b¹¹ b¹⁰ b⁹ b⁸ b⁷ b⁶ b⁵ b⁴ b³ b² b¹ b⁰

16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
----	----	----	----	----	----	----	---	---	---	---	---	---	---	---	---

- 1 : 未定義
- 2 : 未定義
- 3 : 相鄰環形被切斷 (AL38)
- 4 : 非相鄰環形被切斷
- 5 : 未定義
- 6 : 未定義
- 7 : 未定義
- 8 : 未定義
- 9 : 未定義
- 10 : 未定義
- 11 : 未定義
- 12 : 未定義
- 13 : 未定義
- 14 : 未定義
- 15 : 未定義
- 16 : 未定義

● 內部演算結果 55

RAM 地址 : 10662 (29A6H)

EEPROM 地址 : 27046 (69A6H)

LSB

b¹⁵ b¹⁴ b¹³ b¹² b¹¹ b¹⁰ b⁹ b⁸ b⁷ b⁶ b⁵ b⁴ b³ b² b¹ b⁰

16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
----	----	----	----	----	----	----	---	---	---	---	---	---	---	---	---

- 1 : 收信監視 1 的結果
- 2 : 收信監視 2 的結果
- 3 : 收信監視 3 的結果
- 4 : 收信監視 4 的結果
- 5 : 收信監視 5 的結果
- 6 : 收信監視 6 的結果
- 7 : 收信監視 7 的結果
- 8 : 收信監視 8 的結果
- 9 : 收信監視 9 的結果
- 10 : 收信監視 10 的結果
- 11 : 收信監視 11 的結果
- 12 : 收信監視 12 的結果
- 13 : 收信監視 13 的結果
- 14 : 收信監視 14 的結果
- 15 : 收信監視 15 的結果
- 16 : 收信監視 16 的結果

■ 用戶定義位元

● 用戶定義位元 1 ~ 16

RAM 地址 : 10080 (2760H)
 EEPROM 地址 : 26464 (6760H)

															LSB
b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : 用戶定義位元 1
- 2 : 用戶定義位元 2
- 3 : 用戶定義位元 3
- 4 : 用戶定義位元 4
- 5 : 用戶定義位元 5
- 6 : 用戶定義位元 6
- 7 : 用戶定義位元 7
- 8 : 用戶定義位元 8
- 9 : 用戶定義位元 9
- 10: 用戶定義位元 10
- 11: 用戶定義位元 11
- 12: 用戶定義位元 12
- 13: 用戶定義位元 13
- 14: 用戶定義位元 14
- 15: 用戶定義位元 15
- 16: 用戶定義位元 16

● 用戶定義位元 17 ~ 32

RAM 地址 : 10097 (2771H)
 EEPROM 地址 : 26481 (6771H)

															LSB
b ¹⁵	b ¹⁴	b ¹³	b ¹²	b ¹¹	b ¹⁰	b ⁹	b ⁸	b ⁷	b ⁶	b ⁵	b ⁴	b ³	b ²	b ¹	b ⁰
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

- 1 : 用戶定義位元 17
- 2 : 用戶定義位元 18
- 3 : 用戶定義位元 19
- 4 : 用戶定義位元 20
- 5 : 用戶定義位元 21
- 6 : 用戶定義位元 22
- 7 : 用戶定義位元 23
- 8 : 用戶定義位元 24
- 9 : 用戶定義位元 25
- 10: 用戶定義位元 26
- 11: 用戶定義位元 27
- 12: 用戶定義位元 28
- 13: 用戶定義位元 29
- 14: 用戶定義位元 30
- 15: 用戶定義位元 31
- 16: 用戶定義位元 32

第 13 章 參數設定一覽

一覽表的解說	13-2
監視關聯/通訊配置	13-3
監視關聯/回路模式	13-6
監視關聯/監視	13-7
監視關聯/監視 延遲剩餘時間	13-9
監視關聯/監視 內部演算結果	13-10
監視關聯/用戶定義位元	13-11
監視關聯/用戶定義數值	13-12
標準位元/標準位元	13-13
標準數值/標準數值	13-18
通訊/乙太通訊	13-21
通訊/RS-485通訊	13-22
基本/設置	13-23
基本/回路（輸入分配）	13-24
基本/回路控制	13-25
基本/回路輸出	13-30
基本/IDLE時/管理模組通訊異常時動作	13-31
基本/回路輸出（串級）	13-33
基本/位置比例	13-34
基本/位置比例調整	13-35
輸入輸出/PV輸入	13-36
輸入輸出/連續輸出	13-38
輸入輸出/OUT/DO輸出	13-40
輸入輸出/齊納安全柵調整	13-44
輸入輸出/CT輸入	13-45
SP/SP組選擇	13-46
SP/LSP	13-47
SP/RSP	13-48
SP/SP組態	13-49
事件/事件設定（動作點）	13-50
事件/事件組態	13-51
PID/PID	13-58
功能/折線表	13-66
功能/內部接點輸入	13-74
功能/邏輯演算	13-78
功能/節能時間比例	13-84
功能/操作量分支輸出	13-85
功能/收信監視	13-86
其它/UFLED設定	13-89
其它/儀表訊息	13-90
其它/PV位號名	13-91
其它/OUT位號名	13-92
其它/可選項位號名	13-93
其它/回路代表位號名	13-94

一覽表的解說

顯示級別的含義

- 0 : 用簡單、標準、多功能顯示
- 1 : 標準、多功能顯示
- 2 : 多功能顯示

NX-D15、NX-D25、NX-D35

- 無標記 : 對應
- x : 不對應

備注欄的小數點位置的含義

- PID_PV : 根據回路控制（基本設定）庫「回路 PV/SP 小數點位置」的回路 1 ~ 4 設定
- PV : 根據 PV 輸入庫「小數點位置」的 PV1 ~ 4 設定
- RAMP : 根據 SP 組態庫「SP 斜坡單位」的回路 1 ~ 4 設定
- OUT : 根據連續輸出庫「輸出小數點位置」的輸出 1 ~ 4 設定
- EV : 根據事件組態庫「小數點位置」的事件編號 1 ~ 24 設定
- PID : 根據回路控制（擴展設定）庫「積分時間・微分時間小數點位置」的回路 1 ~ 4 設定
- TBL : 根據折線表庫「折點小數點位置」的折線 1 ~ 8 設定

監視關聯 / 通訊配置

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	SP		0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	1	MV		-	%	0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	SP		0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	2	MV		-	%	0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	SP		0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	3	MV		-	%	0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	SP		0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(儀表狀態)	4	MV		-	%	0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	SP 組選擇	1 ~ SP 使用組數(最大4)	1		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	LSP	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	手動MV	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	1	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	SP 組選擇	1 ~ SP 使用組數(最大4)	1		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	LSP	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	手動MV	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	2	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	SP 組選擇	1 ~ SP 使用組數(最大4)	1		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	LSP	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	手動MV	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	3	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	SP 組選擇	1 ~ SP 使用組數(最大4)	1		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	LSP	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	手動MV	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	RUN/READY	0: RUN 1: READY	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	0		0				
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	AT 中止/AT 執行	0: AT 停止 1: AT 啟動	0		0	*			
監視關聯	通訊配置(運轉操作)	4	LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	0		0				

* 通訊配置的項目名「AT 中止/AT 執行」與「AT 停止/AT 啟動」的含義相同。

監視關聯 / 通訊配置

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無積分動作)	120	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無微分動作)	30	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前手動重置	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無積分動作)	120	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無微分動作)	30	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	1	冷卻側 當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無積分動作)	120	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無微分動作)	30	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前手動重置	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無積分動作)	120	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無微分動作)	30	s	0	小數點位置=PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	2	冷卻側 當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				

監視關聯 / 通訊配置

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前手動重置	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	3	冷卻側 當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0、0.00時 無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前手動重置	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前比例帶	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前積分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s (0、0.0、0.00時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前微分時間	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s (0、0.0、0.00時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
監視關聯	通訊配置(當前PID常數設定)	4	冷卻側 當前操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				

監視關聯 / 回路模式

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	回路模式	1	RUN/READY	0 : RUN 1 : READY	0		0				
監視關聯	回路模式	1	AUTO/MANUAL	0 : AUTO 1 : MANUAL	0		0				
監視關聯	回路模式	1	AT 停止 / 啓動	0 : AT 停止 1 : AT 啓動	0		0				
監視關聯	回路模式	1	LSP/RSP	0 : LSP 1 : RSP	0		0				
監視關聯	回路模式	2	RUN/READY	0 : RUN 1 : READY	0		0				
監視關聯	回路模式	2	AUTO/MANUAL	0 : AUTO 1 : MANUAL	0		0				
監視關聯	回路模式	2	AT 停止 / 啓動	0 : AT 停止 1 : AT 啓動	0		0				
監視關聯	回路模式	2	LSP/RSP	0 : LSP 1 : RSP	0		0				
監視關聯	回路模式	3	RUN/READY	0 : RUN 1 : READY	0		0				
監視關聯	回路模式	3	AUTO/MANUAL	0 : AUTO 1 : MANUAL	0		0				
監視關聯	回路模式	3	AT 停止 / 啓動	0 : AT 停止 1 : AT 啓動	0		0				
監視關聯	回路模式	3	LSP/RSP	0 : LSP 1 : RSP	0		0				
監視關聯	回路模式	4	RUN/READY	0 : RUN 1 : READY	0		0				
監視關聯	回路模式	4	AUTO/MANUAL	0 : AUTO 1 : MANUAL	0		0				
監視關聯	回路模式	4	AT 停止 / 啓動	0 : AT 停止 1 : AT 啓動	0		0				
監視關聯	回路模式	4	LSP/RSP	0 : LSP 1 : RSP	0		0				

監視關聯 / 監視

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 1		-		0	參照●警報訊息 1 (12-73 頁)			
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 2		-		0	參照●警報訊息 2 (12-73 頁)			
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 3		-		0	參照●警報訊息 3 (12-74 頁)			
監視關聯	監視(警報)	1	警報訊息 4		-		0	參照●警報訊息 4 (12-74 頁)			
監視關聯	監視(基本)	1	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	1	SP		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	1	MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	1	加熱MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	1	冷卻MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	1	AT 進程	0: 停止中 1 ~ 8: AT 進程編號	-		0				
監視關聯	監視(基本)	1	SP 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	1	PID 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	1	PV(輸入通道)		-		0	小數點位置 = PV			
監視關聯	監視(基本)	2	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	2	SP		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	2	MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	2	加熱MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	2	冷卻MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	2	AT 進程	0: 停止中 1 ~ 8: AT 進程編號	-		0				
監視關聯	監視(基本)	2	SP 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	2	PID 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	2	PV(輸入通道)		-		0	小數點位置 = PV			
監視關聯	監視(基本)	3	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	3	SP		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	3	MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	3	加熱MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	3	冷卻MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	3	AT 進程	0: 停止中 1 ~ 8: AT 進程編號	-		0				
監視關聯	監視(基本)	3	SP 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	3	PID 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	3	PV(輸入通道)		-		0	小數點位置 = PV			
監視關聯	監視(基本)	4	PV(回路)		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	4	SP		-		0	小數點位置 = PID_PV			
監視關聯	監視(基本)	4	MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	4	加熱MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	4	冷卻MV		-		0				
監視關聯	監視(基本)	4	AT 進程	0: 停止中 1 ~ 8: AT 進程編號	-		0				
監視關聯	監視(基本)	4	SP 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	4	PID 組選擇		-		0				
監視關聯	監視(基本)	4	PV(輸入通道)		-		0	小數點位置 = PV			
監視關聯	監視(MFB)	1	MFB 開度		-	%	0		x	x	
監視關聯	監視(MFB)	2	MFB 開度		-	%	0		x	x	

監視關聯 / 監視

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	監視(CT)	1	CT1輸出ON時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(CT)	1	CT1輸出OFF時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(CT)	2	CT2輸出ON時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(CT)	2	CT2輸出OFF時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(CT)	3	CT3輸出ON時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(CT)	3	CT3輸出OFF時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(CT)	4	CT4輸出ON時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(CT)	4	CT4輸出OFF時電流		—	A	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	1	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	2	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	3	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	4	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	5	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	6	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	7	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(AO百分比值)	8	AO 百分比資料		—	%	0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	1	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	2	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	3	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	4	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	5	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	6	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	7	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				
監視關聯	監視(OUT/DO端子 ON/OFF)	8	OUT/DO 端子 ON/OFF 資料		—		0				

監視關聯 / 監視 延遲剩餘時間

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	1	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	2	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	3	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	4	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	5	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	6	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	7	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	8	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	9	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	10	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	11	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	12	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	13	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	14	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	15	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	16	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	17	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	18	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	19	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	20	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	21	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	22	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	23	延遲剩餘時間		—	s	0				
監視關聯	監視 延遲剩餘時間	24	延遲剩餘時間		—	s	0				

監視關聯 / 監視 內部演算結果

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果1 (位置)		—		0	參照●內部演算結果1 (12-75頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果2 (位置)		—		0	參照●內部演算結果2 (12-75頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果3 (位置)		—		0	參照●內部演算結果3 (12-76頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果5 (位置)		—		0	參照●內部演算結果5 (12-76頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果13 (位置)		—		0	參照●內部演算結果13 (12-76頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果21 (位置)		—		0	參照●內部演算結果21 (12-77頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果42 (位置)		—		0	參照●內部演算結果42 (12-77頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果43 (位置)		—		0	參照●內部演算結果43 (12-78頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果44 (位置)		—		0	參照●內部演算結果44 (12-78頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果54 (位置)		—		0	參照●內部演算結果54 (12-79頁)			
監視關聯	監視 內部演算結果	1	儀表的內部演算結果55 (位置)		—		0	參照●內部演算結果55 (12-79頁)			

監視關聯 / 用戶定義位元

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 1 ~ 16		0		0	參照●用戶定義位元 1 ~ 16 (12-80頁)			
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 1	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 2	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 3	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 4	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 5	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 6	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 7	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 8	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 9	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 10	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 11	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 12	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 13	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 14	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 15	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 16	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 17 ~ 32		0		0	參照●用戶定義位元 17 ~ 32 (12-80頁)			
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 17	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 18	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 19	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 20	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 21	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 22	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 23	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 24	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 25	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 26	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 27	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 28	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 29	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 30	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 31	0 : OFF 1 : ON	0		0				
監視關聯	用戶定義位元	1	用戶定義位元 32	0 : OFF 1 : ON	0		0				

監視關聯 / 用戶定義數值

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 1	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 2	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 3	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 4	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 5	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 6	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 7	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 8	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 9	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 10	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 11	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 12	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 13	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 14	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 15	單精度浮點小數點的範圍	0		0				
監視關聯	用戶定義數值	1	用戶定義數值 16	單精度浮點小數點的範圍	0		0				

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	總為0(Off)		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	總為1(On)		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件1		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件2		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件3		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件4		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件5		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件6		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件7		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件8		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件9		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件10		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件11		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件12		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件13		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件14		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件15		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件16		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件17		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件18		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件19		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件20		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件21		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件22		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件23		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	事件24		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT1 加熱器斷線檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT2 加熱器斷線檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT3 加熱器斷線檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT4 加熱器斷線檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT1 過電流檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT2 過電流檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT3 過電流檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT4 過電流檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT1 短路檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT2 短路檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT3 短路檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1024 ~ 1151)	1	CT4 短路檢測		—		0				
標準位元	標準位元(1152 ~ 1279)	1	DI1的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1152 ~ 1279)	1	DI2的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1152 ~ 1279)	1	DI3的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1152 ~ 1279)	1	DI4的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	OUT1的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	OUT2的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	OUT3的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	OUT4的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	DO1的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	DO2的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	DO3的端子狀態		—		0				
標準位元	標準位元(1280 ~ 1407)	1	DO4的端子狀態		—		0				

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 1		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 2		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 3		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 4		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 5		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 6		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 7		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 8		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 9		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 10		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 11		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 12		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 13		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 14		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 15		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 16		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 17		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 18		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 19		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 20		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 21		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 22		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 23		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 24		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 25		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 26		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 27		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 28		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 29		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 30		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 31		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	用戶定義位元 32		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算1的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算2的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算3的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算4的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算5的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算6的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算7的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算8的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算9的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算10的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算11的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算12的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算13的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算14的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算15的結果		—		0				
標準位元	標準位元(1408 ~ 1535)	1	邏輯演算16的結果		—		0				

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	RS-485 通訊狀態 (1 幀正常收信)		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 1 的 RUN/READY 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 2 的 RUN/READY 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 3 的 RUN/READY 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 4 的 RUN/READY 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 1 的 AUTO/MANUAL 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 2 的 AUTO/MANUAL 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 3 的 AUTO/MANUAL 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 4 的 AUTO/MANUAL 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 1 的 AT 停止/AT 啟動狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 2 的 AT 停止/AT 啟動狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 3 的 AT 停止/AT 啟動狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 4 的 AT 停止/AT 啟動狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 1 的 LSP/RSP 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 2 的 LSP/RSP 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 3 的 LSP/RSP 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 4 的 LSP/RSP 狀態		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 1 的 SP 斜坡中 (上升斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 2 的 SP 斜坡中 (上升斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 3 的 SP 斜坡中 (上升斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1536 ~ 1663)	1	回路 4 的 SP 斜坡中 (上升斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路 1 的 SP 斜坡中 (下降斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路 2 的 SP 斜坡中 (下降斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路 3 的 SP 斜坡中 (下降斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1664 ~ 1791)	1	回路 4 的 SP 斜坡中 (下降斜率)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	全警報代表(顯示的 全警報的 OR)		-		0				

第 13 章 參數設定一覽

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD1故障(AL11)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD2故障(AL12)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD3故障(AL13)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	AD4故障(AL14)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV1 上限異常(AL01)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV2 上限異常(AL03)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV3 上限異常(AL05)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV4 上限異常(AL07)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV1 下限異常(AL02)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV2 下限異常(AL04)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV3 下限異常(AL06)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	PV4 下限異常(AL08)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ1 異常(AL71)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ2 異常(AL72)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ3 異常(AL73)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	CJ4 異常(AL74)		-		0				
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 G線斷線		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 G線斷線		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 Y線斷線		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 Y線斷線		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 T線/多根線斷線		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 T線/多根線斷線		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 輸入異常(AL21)		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 輸入異常(AL23)		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 調整中		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 調整中		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 推定中		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 推定中		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 調整異常(AL22)		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 調整異常(AL24)		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 OPEN		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 OPEN		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB1 CLOSE		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1792 ~ 1919)	1	MFB2 CLOSE		-		0		x	x	
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 1		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 2		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 3		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 4		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 5		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 6		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 7		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 8		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 9		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 10		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 11		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 12		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 13		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 14		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 15		-		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 16		-		0				

標準位元 / 標準位元

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT1 輸入異常(AL25)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT2 輸入異常(AL26)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT3 輸入異常(AL27)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	CT4 輸入異常(AL28)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	參數異常 (AL94/AL97)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	調整資料異常 (AL95/AL98)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	EEPROM 未初始化 (AL83)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	ROM 異常(AL99)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	RAM 讀寫異常 (AL85)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	EEPROM 讀寫異常 (AL86)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	收信監視 1-16 的代表 (AL31)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	模組間通訊送信超時 (AL32)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	EEPROM 寫入中		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	管理模組 收信超時		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	RS-485 設定異常 (AL33)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	相鄰環形被切斷 (AL38)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	非相鄰環形被切斷		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	底板 / 本體通訊設 定不一致(AL53)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	底板 / 本體型號不 一致(AL54)		—		0				
標準位元	標準位元(1920 ~ 2047)	1	底板檢測異常 (AL55)		—		0				

標準數值 / 標準數值

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	總為0.0		0.0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 1		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 2		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 3		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 4		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 5		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 6		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 7		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 8		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 9		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 10		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 11		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 12		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 13		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 14		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 15		0		0				
標準數值	標準數值(2048 ~ 2175)	1	用戶定義數值 16		0		0				
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV1		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV2		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV3		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2176 ~ 2303)	1	PID的MV4		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV1		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV2		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV3		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	PV4		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI1		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI2		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI3		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	AI4		—		0	小數點位置 = PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 1 的 PV		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 2 的 PV		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 3 的 PV		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 4 的 PV		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值 1		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值 2		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值 3		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	齊納安全柵調整監視值 4		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 1 的 SP (使用中)		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 2 的 SP (使用中)		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 3 的 SP (使用中)		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 4 的 SP (使用中)		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 1 的 SP (最終到達值)		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 2 的 SP (最終到達值)		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 3 的 SP (最終到達值)		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 4 的 SP (最終到達值)		—		0	小數點位置 = PID_PV			
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 1 的 SP 輸出		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 2 的 SP 輸出		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 3 的 SP 輸出		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 4 的 SP 輸出		—		0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 1 的 MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 2 的 MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 3 的 MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2304 ~ 2431)	1	回路 4 的 MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路 1 的加熱側 MV		0.0	%	0				

標準數值 / 標準數值

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路2的加熱側MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路3的加熱側MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路4的加熱側MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路1的冷卻側MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路2的冷卻側MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路3的冷卻側MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路4的冷卻側MV		0.0	%	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB1開度(包含推定)		—	%	0		x	x	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB2開度(包含推定)		—	%	0		x	x	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB1開度(實測值)		—	%	0		x	x	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	MFB2開度(實測值)		—	%	0		x	x	
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT1 輸出ON時電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT2 輸出ON時電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT3 輸出ON時電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT4 輸出ON時電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT1 輸出OFF時電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT2 輸出OFF時電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT3 輸出OFF時電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	CT4 輸出OFF時電流		-1.0	A	0				

標準數值 / 標準數值

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路1的偏差(PV-SP)		-		0	小數點位置=PID_PV			
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路2的偏差(PV-SP)		-		0	小數點位置=PID_PV			
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路3的偏差(PV-SP)		-		0	小數點位置=PID_PV			
標準數值	標準數值(2432 ~ 2559)	1	回路4的偏差(PV-SP)		-		0	小數點位置=PID_PV			
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件1 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件2 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件3 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件4 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件5 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件6 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件7 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件8 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件9 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件10 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件11 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件12 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件13 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件14 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件15 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件16 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件17 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件18 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件19 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件20 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件21 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件22 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件23 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2560 ~ 2687)	1	事件24 定時器剩餘時間		-	s	0				
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	位置比例1中使用的MV		0.0	%	0		x	x	
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	位置比例2中使用的MV		0.0	%	0		x	x	
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT1時間比例電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT2時間比例電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT3時間比例電流		-1.0	A	0				
標準數值	標準數值(2688 ~ 2815)	1	CT4時間比例電流		-1.0	A	0				

通訊 / 乙太通訊

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 1	0 ~ 255	—		0				
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 2	0 ~ 255	—		0				
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 3	0 ~ 255	—		0				
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 4	0 ~ 255	—		0				
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 5	0 ~ 255	—		0				
通訊	乙太通訊	1	MAC 地址 6	0 ~ 255	—		0				
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 1	0 ~ 255	192		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 2	0 ~ 255	168		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 3	0 ~ 255	255		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址 4	0 ~ 255	254		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 1	0 ~ 255	255		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 2	0 ~ 255	255		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 3	0 ~ 255	255		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 地址掩碼 4	0 ~ 255	0		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 1	0 ~ 255	0		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 2	0 ~ 255	0		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 3	0 ~ 255	0		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	IPv4 默認網關 4	0 ~ 255	0		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
通訊	乙太通訊	1	CPL/TCP 接口編號	0 ~ 65535	1252		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效 0 ~ 501、503 ~ 1023 一般已被使用，請盡量不要使用 請勿使用與 MODBUS/TCP 接口編號相同的值			
通訊	乙太通訊	1	MODBUS/TCP 接口編號	0 ~ 65535	502		0	設定變更內容在重新投入電源後才有效 0 ~ 501、503 ~ 1023 一般已被使用，請盡量不要使用 請勿使用與 CPL/TCP 接口編號相同的值			

通訊 /RS-485 通訊

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
通訊	RS-485 通訊	1	通訊種類	0 : CPL 1 : MODBUS/ASCII 2 : MODBUS/RTU	0		0				
通訊	RS-485 通訊	1	機器地址	0 ~ 127	127		0	0 : 通訊功能無效			
通訊	RS-485 通訊	1	傳送速度	0 : 4800bps 1 : 9600bps 2 : 19200bps 3 : 38400bps 4 : 57600bps 5 : 115200bps	2		0				
通訊	RS-485 通訊	1	資料形式(資料長)	0 : 7位 1 : 8位	1		0				
通訊	RS-485 通訊	1	資料形式(校驗)	0 : 偶數校驗 1 : 奇數校驗 2 : 無校驗	0		0				
通訊	RS-485 通訊	1	資料形式(停止位)	0 : 1停止位 1 : 2停止位	0		0				
通訊	RS-485 通訊	1	通訊最小應答時間	1 ~ 250ms	3	ms	0				

基本 / 設置

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	設定	1	SP 使用組數	1 ~ 4	1		0				
基本	設定	1	電源投入時啓動延時	0 ~ 60s	2	s	1				
基本	設定	1	高功能密碼 1	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 2	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 3	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 4	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 5	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 6	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 7	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 8	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 9	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 10	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 11	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 12	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 13	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 14	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 15	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	高功能密碼 16	0 ~ 65535	0		2				
基本	設定	1	回路種類	0: 1 回路 1: 2 回路 2: 1 回路 (RSP) 5: 2 回路 (1 回路側帶 RSP) 8: 2 回路 (RSP) + 帶操作量分支輸出 9: 2 回路 (RSP) 21: 3 回路 22: 4 回路 23: 3 回路 + 帶操作量分支輸出 24: 4 回路 + 帶操作量分支輸出 26: 4 回路 (RSP) + 帶操作量分支輸出 27: 1 回路 (RSP 內部串級) 28: 1 回路 (RSP 內部串級) + 2 回路 (RSP) 29: 2 回路 (RSP 內部串級)	*		1	設定變更內容在重新投入電源後才有效			
基本	設定	1	全部鎖定解除	0: 鎖定繼續 1: 鎖定解除	0		1				

* NX-D15/25=22
NX-D35=1

基本 / 回路 (輸入分配)

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示 級別	備 注	NX- D15	NX- D25	NX- D35
基本	回路(輸入分配)	1	PV分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	1	RSP分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	1	AI分配	NX-D15の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 NX-D25/35の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	2	PV分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	2	RSP分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	2	AI分配	NX-D15の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 NX-D25/35の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	3	PV分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	3	RSP分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	3	AI分配	NX-D15の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 NX-D25/35の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	4	PV分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	4	RSP分配	0: 默認值 1: PV1 2: PV2 3: PV3 4: PV4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				
基本	回路(輸入分配)	4	AI分配	NX-D15の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 NX-D25/35の場合 0: 默認值 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: AI4 2048 ~ 3071: 標準數值	0		1				

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(基本設定)	1	回路PV/SP 小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本設定)	1	控制動作	0:逆動作(加熱) 1:正動作(冷卻) 2:加熱冷卻 4:逆動作(ON/OFF) 5:正動作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本設定)	1	控制算法	NX-D15の場合 0:PID-A NX-D25/35の場合 0:PID-A 2:PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本設定)	1	比例帶用範圍幅下限	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	1	比例帶用範圍幅上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	1	AT 種類	0:通常(標準的控制特性) 1:即應(對干擾迅速應答的控制特性) 2:穩定(PV的上下波動小的控制特性)	0		1				
基本	回路控制(基本設定)	1	加熱冷卻控制不感帶	-100.0 ~ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本設定)	1	PID演算初始操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本設定)	2	回路PV/SP 小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本設定)	2	控制動作	0:逆動作(加熱) 1:正動作(冷卻) 2:加熱冷卻 4:逆動作(ON/OFF) 5:正動作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本設定)	2	控制算法	NX-D15の場合 0:PID-A NX-D25/35の場合 0:PID-A 2:PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本設定)	2	比例帶用範圍幅下限	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	2	比例帶用範圍幅上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	2	AT 種類	0:通常(標準的控制特性) 1:即應(對干擾迅速應答的控制特性) 2:穩定(PV的上下波動小的控制特性)	0		0				
基本	回路控制(基本設定)	2	加熱冷卻控制不感帶	-100.0 ~ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本設定)	2	PID演算初始操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(基本設定)	3	回路PV/SP小數	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本設定)	3	控制動作	0: 逆動作(加熱) 1: 正動作(冷卻) 2: 加熱冷卻 4: 逆動作(ON/OFF) 5: 正動作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本設定)	3	控制算法	NX-D15の場合 0: PID-A NX-D25の場合 0: PID-A 2: PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本設定)	3	比例帶用範圍幅下限	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	3	比例帶用範圍幅上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	3	AT種類	0: 通常(標準的控制特性) 1: 即應(對干擾迅速應答的控制特性) 2: 穩定(PV的上下波動小的控制特性)	0		0				
基本	回路控制(基本設定)	3	加熱冷卻控制不感帶	-100.0 ~ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本設定)	3	PID演算初始操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本設定)	4	回路PV/SP小數	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本設定)	4	控制動作	0: 逆動作(加熱) 1: 正動作(冷卻) 2: 加熱冷卻 4: 逆動作(ON/OFF) 5: 正動作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本設定)	4	控制算法	NX-D15の場合 0: PID-A NX-D25の場合 0: PID-A 2: PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本設定)	4	比例帶用範圍幅下限	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	4	比例帶用範圍幅上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		1	小數點位置 = PID_PV			
基本	回路控制(基本設定)	4	AT種類	0: 通常(標準的控制特性) 1: 即應(對干擾迅速應答的控制特性) 2: 穩定(PV的上下波動小的控制特性)	0		0				
基本	回路控制(基本設定)	4	加熱冷卻控制不感帶	-100.0 ~ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本設定)	4	PID演算初始操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(擴展設定)	1	PID 演算初始化	0: 自動 1: 不初始化 2: 初始化(輸入了與當前值不同的 SP 值時)	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	1	積分時間・微分時間 小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下 1 位 2: 小數點以下 2 位	0		1				
基本	回路控制(擴展設定)	1	MANUAL 變更時動作	0: 無擾 1: 預置	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	1	預置 MANUAL 值	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(擴展設定)	1	操作量上升變化 限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	1	操作量下降變化 限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	1	AT 時操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	1	AT 時操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域動作選擇	0: 不使用 1: 根據 SP 時選擇 2: 根據 PV 時選擇	0		1		x		
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域 1	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域 2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域 3	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	1	區域用回差	-19999 ~ +32000U	5.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	2	PID 演算初始化	0: 自動 1: 不初始化 2: 初始化(輸入了與當前值不同的 SP 值時)	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	2	積分時間・微分時間 小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下 1 位 2: 小數點以下 2 位	0		1				
基本	回路控制(擴展設定)	2	MANUAL 變更時動作	0: 無擾 1: 預置	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	2	預置 MANUAL 值	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(擴展設定)	2	操作量上升變化 限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	2	操作量下降變化 限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	2	AT 時操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	2	AT 時操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域動作選擇	0: 不使用 1: 根據 SP 時選擇 2: 根據 PV 時選擇	0		1		x		
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域 1	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域 2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域 3	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	2	區域用回差	-19999 ~ +32000U	5.0		1	小數點位置=PID_PV	x		

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(擴展設定)	3	PID 演算初始化	0: 自動 1: 不初始化 2: 初始化(輸入了與當前值不同的 SP 值時)	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	3	積分時間・微分時間小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下 1 位 2: 小數點以下 2 位	0		1				
基本	回路控制(擴展設定)	3	MANUAL 變更時動作	0: 無擾 1: 預置	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	3	預置 MANUAL 值	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(擴展設定)	3	操作量上升變化限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	3	操作量下降變化限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	3	AT 時操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	3	AT 時操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域動作選擇	0: 不使用 1: 根據 SP 時選擇 2: 根據 PV 時選擇	0		1		x		
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域 1	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域 2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域 3	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	3	區域用回差	-19999 ~ +32000U	5.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	4	PID 演算初始化	0: 自動 1: 不初始化 2: 初始化(輸入了與當前值不同的 SP 值時)	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	4	積分時間・微分時間小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下 1 位 2: 小數點以下 2 位	0		1				
基本	回路控制(擴展設定)	4	MANUAL 變更時動作	0: 無擾 1: 預置	0		0				
基本	回路控制(擴展設定)	4	預置 MANUAL 值	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(擴展設定)	4	操作量上升變化限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	4	操作量下降變化限幅	0.00 無限幅 0.01 ~ 320.00%/s	0.00	%/s	0		x		
基本	回路控制(擴展設定)	4	AT 時操作量下限	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	4	AT 時操作量上限	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域動作選擇	0: 不使用 1: 根據 SP 時選擇 2: 根據 PV 時選擇	0		1		x		
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域 1	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域 2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域 3	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PID_PV	x		
基本	回路控制(擴展設定)	4	區域用回差	-19999 ~ +32000U	5.0		1	小數點位置=PID_PV	x		

基本 / 回路控制

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(算法)	1	AT時調整系數 比例帶	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	1	AT時調整系數 積分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	1	AT時調整系數 微分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	1	JF 整定幅	0.00 ~ 10.00	0.30		2				
基本	回路控制(算法)	1	JF 超調抑制系數	0 ~ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	1	SP 滯後常數	0.0 ~ 3200.0	0.0		1				
基本	回路控制(算法)	2	AT時調整系數 比例帶	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	2	AT時調整系數 積分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	2	AT時調整系數 微分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	2	JF 整定幅	0.00 ~ 10.00	0.30		2				
基本	回路控制(算法)	2	JF 超調抑制系數	0 ~ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	2	SP 滯後常數	0.0 ~ 3200.0	0.0		1				
基本	回路控制(算法)	3	AT時調整系數 比例帶	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	3	AT時調整系數 積分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	3	AT時調整系數 微分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	3	JF 整定幅	0.00 ~ 10.00	0.30		2				
基本	回路控制(算法)	3	JF 超調抑制系數	0 ~ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	3	SP 滯後常數	0.0 ~ 3200.0	0.0		1				
基本	回路控制(算法)	4	AT時調整系數 比例帶	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	4	AT時調整系數 積分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	4	AT時調整系數 微分時間	0.00 ~ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	4	JF 整定幅	0.00 ~ 10.00	0.30		2				
基本	回路控制(算法)	4	JF 超調抑制系數	0 ~ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	4	SP 滯後常數	0.0 ~ 3200.0	0.0		1				

基本 / 回路輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路輸出(操作量)	1	READY時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	1	READY時操作量(加熱側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	1	READY時操作量(冷卻側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	1	PV異常時操作量選擇	0: 控制演算繼續 1: 輸出PV異常時的操作量	0		0				
基本	回路輸出(操作量)	1	PV異常時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出5	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出6	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出7	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	1	固定值輸出8	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	READY時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	2	READY時操作量(加熱側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	2	READY時操作量(冷卻側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	2	PV異常時操作量選擇	0: 控制演算繼續 1: 輸出PV異常時的操作量	0		0				
基本	回路輸出(操作量)	2	PV異常時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出5	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出6	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出7	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	2	固定值輸出8	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	READY時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	3	READY時操作量(加熱側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	3	READY時操作量(冷卻側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	3	PV異常時操作量選擇	0: 控制演算繼續 1: 輸出PV異常時的操作量	0		0				
基本	回路輸出(操作量)	3	PV異常時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出5	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出6	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出7	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	3	固定值輸出8	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	READY時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	4	READY時操作量(加熱側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	4	READY時操作量(冷卻側)	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路輸出(操作量)	4	PV異常時操作量選擇	0: 控制演算繼續 1: 輸出PV異常時的操作量	0		0				
基本	回路輸出(操作量)	4	PV異常時操作量	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出5	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出6	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出7	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		
基本	回路輸出(操作量)	4	固定值輸出8	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1		x		

基本 /IDLE 時 / 管理模組通訊異常時動作

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	1	輸出種類	0: 預置(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	1	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	1	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	2	輸出種類	0: 預置(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	2	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	2	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	3	輸出種類	0: 預置(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	3	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	3	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	4	輸出種類	0: 預置(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE 時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE 時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE 時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	4	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	4	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				

基本 /IDLE 時 / 管理模組通訊異常時動作

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	5	輸出種類	0: 預置(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	5	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	5	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	6	輸出種類	0: 預置(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	6	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	6	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	7	輸出種類	0: 預置(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	7	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	7	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	8	輸出種類	0: 預置(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 1: 預置(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 2: 預置(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作) 3: 無擾(IDLE時動作) / 預置(通訊異常時動作) 4: 無擾(IDLE時動作) / 直接(通訊異常時動作) 5: 無擾(IDLE時動作) / 無擾(通訊異常時動作)	0		2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	8	輸出值(%)	-10.0 ~ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE時/管理模組通訊異常時動作	8	輸出值(ON/OFF)	0: OFF 1: ON	0		2				

基本 / 回路輸出 (串級)

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路輸出(串級)	1	SP 定標方式	0: 固定 1: SP 基準 2: PV 基準	0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	1	SP 定標下限	-1999.9 ~ +3200.0	0.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	1	SP 定標上限	-1999.9 ~ +3200.0	100.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	1	SP 輸出濾波	0.0 ~ 120.0s	0.0	s	2		x		
基本	回路輸出(串級)	2	SP 定標方式	0: 固定 1: SP 基準 2: PV 基準	0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	2	SP 定標下限	-1999.9 ~ +3200.0	0.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	2	SP 定標上限	-1999.9 ~ +3200.0	100.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	2	SP 輸出濾波	0.0 ~ 120.0s	0.0	s	2		x		
基本	回路輸出(串級)	3	SP 定標方式	0: 固定 1: SP 基準 2: PV 基準	0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	3	SP 定標下限	-1999.9 ~ +3200.0	0.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	3	SP 定標上限	-1999.9 ~ +3200.0	100.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	3	SP 輸出濾波	0.0 ~ 120.0s	0.0	s	2		x		
基本	回路輸出(串級)	4	SP 定標方式	0: 固定 1: SP 基準 2: PV 基準	0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	4	SP 定標下限	-1999.9 ~ +3200.0	0.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	4	SP 定標上限	-1999.9 ~ +3200.0	100.0		2		x		
基本	回路輸出(串級)	4	SP 輸出濾波	0.0 ~ 120.0s	0.0	s	2		x		

基本 / 位置比例

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	位置比例	1	輸出種類	0: 位置比例控制停止 1: 回路 1 的 MV 2: 回路 1 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路 1 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路 2 的 MV 5: 回路 2 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路 2 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 7 ~ 2047: 未定義 2048 ~ 3071: 根據標準數值編號	0		0		x	x	
基本	位置比例	1	控制方法選擇	0: MFB 控制 + 推定位置控制 1: MFB 控制 + 斷線時閉側動作 2: 推定位置控制 3: 推定位置控制 + 與電源投入時位置一致	0		0		x	x	
基本	位置比例	1	死區	0.5 ~ 25.0%	10	%	0		x	x	
基本	位置比例	1	長壽命	0: 控制性重視 1: 壽命重視	0		0		x	x	
基本	位置比例	1	回路指定	1: 回路 1 2: 回路 2	1		1		x	x	
基本	位置比例	1	折線表組指定	0: 不使用 1 ~ 8: 使用組編號	0		1		x	x	
基本	位置比例	2	輸出種類	0: 位置比例控制停止 1: 回路 1 的 MV 2: 回路 1 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路 1 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路 2 的 MV 5: 回路 2 的加熱 MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路 2 的冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 7 ~ 2047: 未定義 2048 ~ 3071: 根據標準數值編號	0		0		x	x	
基本	位置比例	2	控制方法選擇	0: MFB 控制 + 推定位置控制 1: MFB 控制 + 斷線時閉側動作 2: 推定位置控制 3: 推定位置控制 + 與電源投入時位置一致	0		0		x	x	
基本	位置比例	2	死區	0.5 ~ 25.0%	10	%	0		x	x	
基本	位置比例	2	長壽命	0: 控制性重視 1: 壽命重視	0		0		x	x	
基本	位置比例	2	回路指定	1: 回路 1 2: 回路 2	1		1		x	x	
基本	位置比例	2	折線表組指定	0: 不使用 1 ~ 8: 使用組編號	0		1		x	x	

基本 / 位置比例調整

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	位置比例調整	1	自動調整	0: 停止 1: 開始	0		0		×	×	
基本	位置比例調整	1	全開調整值	0 ~ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例調整	1	全開調整值	0 ~ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例調整	1	全開時間調整值	5.0 ~ 240.0s	0	s	1		×	×	
基本	位置比例調整	2	自動調整	0: 停止 1: 開始	0		0		×	×	
基本	位置比例調整	2	全開調整值	0 ~ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例調整	2	全開調整值	0 ~ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例調整	2	全開時間調整值	5.0 ~ 240.0s	0	s	1		×	×	

輸入輸出 /PV 輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	PV輸入	1	範圍種類	※參照範圍表	88		0	參照4-2 設定PV輸入 (4-3頁)			
輸入輸出	PV輸入	1	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	1		0				
輸入輸出	PV輸入	1	溫度單位	0:攝氏(°C) 1:華氏(°F) 2:開氏(K)	0		0				
輸入輸出	PV輸入	1	警報發生點下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	1	警報發生點上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	1	冷端補償	0:在儀表內部補償 1:儀表不補償	0		1				
輸入輸出	PV輸入	1	線性・定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	1	線性・定標上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		0	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	1	開方演算小信號 切除	0.0 ~ 10.0%	0.0	%	1				
輸入輸出	PV輸入	1	濾波	0.00 ~ 120.00s	0.00	s	0				
輸入輸出	PV輸入	1	偏置	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	1	比率	0.001 ~ 32.000	1.000		0				
輸入輸出	PV輸入	1	折線表組指定	0:不使用 1:1組 2:2組 3:3組 4:4組 5:5組 6:6組 7:7組 8:8組	0		1		x		
輸入輸出	PV輸入	2	範圍種類	※參照範圍表	88		0	參照4-2 設定PV輸入 (4-3頁)			
輸入輸出	PV輸入	2	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	1		0				
輸入輸出	PV輸入	2	溫度單位	0:攝氏(°C) 1:華氏(°F) 2:開氏(K)	0		0				
輸入輸出	PV輸入	2	警報發生點下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	2	警報發生點上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	2	冷端補償	0:在儀表內部補償 1:儀表不補償	0		1				
輸入輸出	PV輸入	2	線性・定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	2	線性・定標上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		0	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	2	開方演算小信號 切除	0.0 ~ 10.0%	0.0	%	1				
輸入輸出	PV輸入	2	濾波	0.00 ~ 120.00s	0.00	s	0				
輸入輸出	PV輸入	2	偏置	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置=PV			
輸入輸出	PV輸入	2	比率	0.001 ~ 32.000	1.000		0				
輸入輸出	PV輸入	2	折線表組指定	0:不使用 1:1組 2:2組 3:3組 4:4組 5:5組 6:6組 7:7組 8:8組	0		1		x		

輸入輸出 /PV 輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	PV輸入	3	範圍種類	※參照範圍表	*		0	參照4-2 設定PV輸入 (4-3頁)			
輸入輸出	PV輸入	3	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	1		0				
輸入輸出	PV輸入	3	溫度單位	0:攝氏(°C) 1:華氏(°F) 2:開氏(K)	0		0				
輸入輸出	PV輸入	3	警報發生點下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	3	警報發生點上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	3	冷端補償	0: 在儀表內部補償 1: 儀表不補償	0		1				
輸入輸出	PV輸入	3	線性・定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	3	線性・定標上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		0	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	3	開方演算小信號 切除	0.0 ~ 10.0%	0.0	%	1				
輸入輸出	PV輸入	3	濾波	0.00 ~ 120.00s	0.00	s	0				
輸入輸出	PV輸入	3	偏置	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	3	比率	0.001 ~ 32.000	1.000		0				
輸入輸出	PV輸入	3	折線表組指定	0: 不使用 1: 1組 2: 2組 3: 3組 4: 4組 5: 5組 6: 6組 7: 7組 8: 8組	0		1		x		
輸入輸出	PV輸入	4	範圍種類	※參照範圍表	*		0	參照4-2 設定PV輸入 (4-3頁)			
輸入輸出	PV輸入	4	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	1		0				
輸入輸出	PV輸入	4	溫度單位	0:攝氏(°C) 1:華氏(°F) 2:開氏(K)	0		0				
輸入輸出	PV輸入	4	警報發生點下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	4	警報發生點上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	4	冷端補償	0: 在儀表內部補償 1: 儀表不補償	0		1				
輸入輸出	PV輸入	4	線性・定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	4	線性・定標上限	-19999 ~ +32000U	1000.0		0	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	4	開方演算小信號 切除	0.0 ~ 10.0%	0.0	%	1				
輸入輸出	PV輸入	4	濾波	0.00 ~ 120.00s	0.00	s	0				
輸入輸出	PV輸入	4	偏置	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = PV			
輸入輸出	PV輸入	4	比率	0.001 ~ 32.000	1.000		0				
輸入輸出	PV輸入	4	折線表組指定	0: 不使用 1: 1組 2: 2組 3: 3組 4: 4組 5: 5組 6: 6組 7: 7組 8: 8組	0		1		x		

* 位置比例以外型: 88、位置比例型: 75

輸入輸出 / 連續輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	連續輸出	1	輸出範圍	類比電流輸出的場合 0: 4 ~ 20mA 1: 0 ~ 20mA 類比電壓輸出的場合 0: 1 ~ 5V 1: 0 ~ 5V 2: 0 ~ 10V 3: 2 ~ 10V	0		0				
輸入輸出	連續輸出	1	輸出種類	0: 0% 固定 1: MV 2: 加熱 MV(加熱冷卻控制用) 3: 冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 4: PV(回路) 5: SP 6: 偏差(PV-SP) 7: PV(輸入通道) 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
輸入輸出	連續輸出	1	回路/通道指定	0: 無效 1: 回路 1/通道 1 2: 回路 2/通道 2 3: 回路 3/通道 3 4: 回路 4/通道 4 5: 通道 5 6: 通道 6 7: 通道 7 8: 通道 8	1		0				
輸入輸出	連續輸出	1	輸出小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下 1 位 2: 小數點以下 2 位 3: 小數點以下 3 位 4: 小數點以下 4 位	1		0				
輸入輸出	連續輸出	1	輸出定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = OUT			
輸入輸出	連續輸出	1	輸出定標上限	-19999 ~ +32000U	100.0		0	小數點位置 = OUT			
輸入輸出	連續輸出	2	輸出範圍	類比電流輸出的場合 0: 4 ~ 20mA 1: 0 ~ 20mA 類比電壓輸出的場合 0: 1 ~ 5V 1: 0 ~ 5V 2: 0 ~ 10V 3: 2 ~ 10V	0		0				
輸入輸出	連續輸出	2	輸出種類	0: 0% 固定 1: MV 2: 加熱 MV(加熱冷卻控制用) 3: 冷卻 MV(加熱冷卻控制用) 4: PV(回路) 5: SP 6: 偏差(PV-SP) 7: PV(輸入通道) 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
輸入輸出	連續輸出	2	回路/通道指定	0: 無效 1: 回路 1/通道 1 2: 回路 2/通道 2 3: 回路 3/通道 3 4: 回路 4/通道 4 5: 通道 5 6: 通道 6 7: 通道 7 8: 通道 8	2		0				
輸入輸出	連續輸出	2	輸出小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下 1 位 2: 小數點以下 2 位 3: 小數點以下 3 位 4: 小數點以下 4 位	1		0				
輸入輸出	連續輸出	2	輸出定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = OUT			
輸入輸出	連續輸出	2	輸出定標上限	-19999 ~ +32000U	100.0		0	小數點位置 = OUT			

輸入輸出 / 連續輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	連續輸出	3	輸出範圍	類比電流輸出的場合 0: 4 ~ 20mA 1: 0 ~ 20mA 類比電壓輸出的場合 0: 1 ~ 5V 1: 0 ~ 5V 2: 0 ~ 10V 3: 2 ~ 10V	0		0				
輸入輸出	連續輸出	3	輸出種類	0: 0% 固定 1: MV 2: 加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: PV(回路) 5: SP 6: 偏差(PV-SP) 7: PV(輸入通道) 2048 ~ 3071: 標準數值	*		0				
輸入輸出	連續輸出	3	回路/通道指定	0: 無效 1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 5: 通道5 6: 通道6 7: 通道7 8: 通道8	1		0				
輸入輸出	連續輸出	3	輸出小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	1		0				
輸入輸出	連續輸出	3	輸出定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = OUT			
輸入輸出	連續輸出	3	輸出定標上限	-19999 ~ +32000U	100.0		0	小數點位置 = OUT			
輸入輸出	連續輸出	4	輸出範圍	類比電流輸出的場合 0: 4 ~ 20mA 1: 0 ~ 20mA 類比電壓輸出的場合 0: 1 ~ 5V 1: 0 ~ 5V 2: 0 ~ 10V 3: 2 ~ 10V	0		0				
輸入輸出	連續輸出	4	輸出種類	0: 0% 固定 1: MV 2: 加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: PV(回路) 5: SP 6: 偏差(PV-SP) 7: PV(輸入通道) 2048 ~ 3071: 標準數值	*		0				
輸入輸出	連續輸出	4	回路/通道指定	0: 無效 1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 5: 通道5 6: 通道6 7: 通道7 8: 通道8	2		0				
輸入輸出	連續輸出	4	輸出小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	1		0				
輸入輸出	連續輸出	4	輸出定標下限	-19999 ~ +32000U	0.0		0	小數點位置 = OUT			
輸入輸出	連續輸出	4	輸出定標上限	-19999 ~ +32000U	100.0		0	小數點位置 = OUT			

* NX-D15/D25 爲 1、NX-D35 爲 0

輸入輸出/OUT/DO 輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	輸出種類	0: OFF 1: 回路1的MV 2: 回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路2的MV 5: 回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7: 回路3的MV 8: 回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9: 回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10: 回路4的MV 11: 回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12: 回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13: 位置比例輸出1的閉側的輸出 14: 位置比例輸出1的開側的輸出 15: 位置比例輸出2的閉側的輸出 16: 位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047: 標準位元	1		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	時間比例動作種類	0: 控制性重視型 1: 操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	1	位相偏移	0 ~ 32000ms	0	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	輸出種類	0: OFF 1: 回路1的MV 2: 回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路2的MV 5: 回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7: 回路3的MV 8: 回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9: 回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10: 回路4的MV 11: 回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12: 回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13: 位置比例輸出1的閉側的輸出 14: 位置比例輸出1的開側的輸出 15: 位置比例輸出2的閉側的輸出 16: 位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047: 標準位元	4		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	時間比例動作種類	0: 控制性重視型 1: 操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	2	位相偏移	0 ~ 32000ms	0	ms	2				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	輸出種類	0: OFF 1: 回路1的MV 2: 回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路2的MV 5: 回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7: 回路3的MV 8: 回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9: 回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10: 回路4的MV 11: 回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12: 回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13: 位置比例輸出1的閉側的輸出 14: 位置比例輸出1的開側的輸出 15: 位置比例輸出2的閉側的輸出 16: 位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047: 標準位元	7		0				

輸入輸出 /OUT/DO 輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	鎖定	0:不鎖定 1:ON時鎖定 2:OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	時間比例動作種類	0:控制性重視型 1:操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	3	位相偏移	0 ~ 32000ms	0	ms	2				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	輸出種類	0:OFF 1:回路1的MV 2:回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3:回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4:回路2的MV 5:回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6:回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7:回路3的MV 8:回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9:回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10:回路4的MV 11:回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12:回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13:位置比例輸出1的閉側的輸出 14:位置比例輸出1的開側的輸出 15:位置比例輸出2的閉側的輸出 16:位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047:標準位元	10		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	鎖定	0:不鎖定 1:ON時鎖定 2:OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	時間比例動作種類	0:控制性重視型 1:操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	4	位相偏移	0 ~ 32000ms	0	ms	2				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	輸出種類	0:OFF 1:回路1的MV 2:回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3:回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4:回路2的MV 5:回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6:回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7:回路3的MV 8:回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9:回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10:回路4的MV 11:回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12:回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13:位置比例輸出1的閉側的輸出 14:位置比例輸出1的開側的輸出 15:位置比例輸出2的閉側的輸出 16:位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047:標準位元	1088		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	鎖定	0:不鎖定 1:ON時鎖定 2:OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	時間比例動作種類	0:控制性重視型 1:操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	5	位相偏移	0 ~ 32000ms	0	ms	0				

輸入輸出 /OUT/DO 輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	輸出種類	0: OFF 1: 回路1的MV 2: 回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路2的MV 5: 回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7: 回路3的MV 8: 回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9: 回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10: 回路4的MV 11: 回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12: 回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13: 位置比例輸出1的閉側的輸出 14: 位置比例輸出1的開側的輸出 15: 位置比例輸出2的閉側的輸出 16: 位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047: 標準位元	1089		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	時間比例動作種類	0: 控制性重視型 1: 操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	6	位相偏移	0 ~ 3200ms	0	ms	2				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	輸出種類	0: OFF 1: 回路1的MV 2: 回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路2的MV 5: 回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7: 回路3的MV 8: 回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9: 回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10: 回路4的MV 11: 回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12: 回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13: 位置比例輸出1的閉側的輸出 14: 位置比例輸出1的開側的輸出 15: 位置比例輸出2的閉側的輸出 16: 位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047: 標準位元	1090		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定(電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	時間比例動作種類	0: 控制性重視型 1: 操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	7	位相偏移	0 ~ 3200ms	0	ms	2				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	輸出種類	0: OFF 1: 回路1的MV 2: 回路1的加熱MV(加熱冷卻控制用) 3: 回路1的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 4: 回路2的MV 5: 回路2的加熱MV(加熱冷卻控制用) 6: 回路2的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 7: 回路3的MV 8: 回路3的加熱MV(加熱冷卻控制用) 9: 回路3的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 10: 回路4的MV 11: 回路4的加熱MV(加熱冷卻控制用) 12: 回路4的冷卻MV(加熱冷卻控制用) 13: 位置比例輸出1的閉側的輸出 14: 位置比例輸出1的開側的輸出 15: 位置比例輸出2的閉側的輸出 16: 位置比例輸出2的開側的輸出 1024 ~ 2047: 標準位元	1091		0				

輸入輸出 /OUT/DO 輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	時間比例動作種類	0: 控制性重視型 1: 操作端壽命重視型	0		0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	最小ON/OFF時間	0 ~ 300ms	10	ms	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	時間比例周期	0.1 ~ 120.0s	2.0	s	0				
輸入輸出	OUT/DO 輸出	8	位相偏移	0 ~ 32000ms	0	ms	2				

輸入輸出 / 齊納安全柵調整

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	齊納安全柵調整	1	調整值保存指示	0: 調整停止 1: 調整值寫入 99: 調整值清除	0		2				
輸入輸出	齊納安全柵調整	1	調整值	-20.0 ~ +20.0Ω	0	Ω	2				
輸入輸出	齊納安全柵調整	2	調整值保存指示	0: 調整停止 1: 調整值寫入 99: 調整值清除	0		2				
輸入輸出	齊納安全柵調整	2	調整值	-20.0 ~ +20.0Ω	0	Ω	2				
輸入輸出	齊納安全柵調整	3	調整值保存指示	0: 調整停止 1: 調整值寫入 99: 調整值清除	0		2				
輸入輸出	齊納安全柵調整	3	調整值	-20.0 ~ +20.0Ω	0	Ω	2				
輸入輸出	齊納安全柵調整	4	調整值保存指示	0: 調整停止 1: 調整值寫入 99: 調整值清除	0		2				
輸入輸出	齊納安全柵調整	4	調整值	-20.0 ~ +20.0Ω	0	Ω	2				

輸入輸出 / CT 輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 動作	0: 通常電流測量(鉗形表模式) 1: OUT1 端子的加熱器斷線檢測 2: OUT2 端子的加熱器斷線檢測 3: OUT3 端子的加熱器斷線檢測 4: OUT4 端子的加熱器斷線檢測	0		0				
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 測量等待時間	30 ~ 300ms	30	ms	0				
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 匝數	100 ~ 4000	800		1				
輸入輸出	CT 輸入	1	CT 電線穿過次數	1 ~ 6	1		1				
輸入輸出	CT 輸入	1	加熱器斷線檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	1	過電流檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	1	短路檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	1	回差	0.0 ~ 350.0A	5.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	1	延遲時間	0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
輸入輸出	CT 輸入	1	未測量恢復條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 動作	0: 通常電流測量(鉗形表模式) 1: OUT1 端子的加熱器斷線檢測 2: OUT2 端子的加熱器斷線檢測 3: OUT3 端子的加熱器斷線檢測 4: OUT4 端子的加熱器斷線檢測	0		0				
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 測量等待時間	30 ~ 300ms	30	ms	0				
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 匝數	100 ~ 4000	800		1				
輸入輸出	CT 輸入	2	CT 電線穿過次數	1 ~ 6	1		1				
輸入輸出	CT 輸入	2	加熱器斷線檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	2	過電流檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	2	短路檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	2	回差	0.0 ~ 350.0A	5.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	2	延遲時間	0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
輸入輸出	CT 輸入	2	未測量恢復條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 動作	0: 通常電流測量(鉗形表模式) 1: OUT1 端子的加熱器斷線檢測 2: OUT2 端子的加熱器斷線檢測 3: OUT3 端子的加熱器斷線檢測 4: OUT4 端子的加熱器斷線檢測	0		0				
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 測量等待時間	30 ~ 300ms	30	ms	0				
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 匝數	100 ~ 4000	800		1				
輸入輸出	CT 輸入	3	CT 電線穿過次數	1 ~ 6	1		1				
輸入輸出	CT 輸入	3	加熱器斷線檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	3	過電流檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	3	短路檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	3	回差	0.0 ~ 350.0A	5.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	3	延遲時間	0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
輸入輸出	CT 輸入	3	未測量恢復條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 動作	0: 通常電流測量(鉗形表模式) 1: OUT1 端子的加熱器斷線檢測 2: OUT2 端子的加熱器斷線檢測 3: OUT3 端子的加熱器斷線檢測 4: OUT4 端子的加熱器斷線檢測	0		0				
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 測量等待時間	30 ~ 300ms	30	ms	0				
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 匝數	100 ~ 4000	800		1				
輸入輸出	CT 輸入	4	CT 電線穿過次數	1 ~ 6	1		1				
輸入輸出	CT 輸入	4	加熱器斷線檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	4	過電流檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	4	短路檢測電流值	0.0 ~ 350.0A	0.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	4	回差	0.0 ~ 350.0A	5.0	A	1				
輸入輸出	CT 輸入	4	延遲時間	0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
輸入輸出	CT 輸入	4	未測量恢復條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
輸入輸出	CT 輸入	1	通常電流測量周期	0.1 ~ 3200.0	0	s	0				
輸入輸出	CT 輸入	2	通常電流測量周期	0.1 ~ 3200.0	0	s	0				
輸入輸出	CT 輸入	3	通常電流測量周期	0.1 ~ 3200.0	0	s	0				
輸入輸出	CT 輸入	4	通常電流測量周期	0.1 ~ 3200.0	0	s	0				

SP/SP 組選擇

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示 級別	備 注	NX- D15	NX- D25	NX- D35
SP	SP組選擇	1	SP組選擇	1 ~ SP使用組數(最大4)	1		0				
SP	SP組選擇	2	SP組選擇	1 ~ SP使用組數(最大4)	1		0				
SP	SP組選擇	3	SP組選擇	1 ~ SP使用組數(最大4)	1		0				
SP	SP組選擇	4	SP組選擇	1 ~ SP使用組數(最大4)	1		0				

SP/LSP

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
SP	LSP	1	LSP1	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	1	PID 組指定 1(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	1	LSP2	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	1	PID 組指定 2(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	1	LSP3	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	1	PID 組指定 3(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	1	LSP4	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	1	PID 組指定 4(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	2	LSP1	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	2	PID 組指定 1(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	2	LSP2	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	2	PID 組指定 2(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	2	LSP3	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	2	PID 組指定 3(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	2	LSP4	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	2	PID 組指定 4(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	3	LSP1	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	3	PID 組指定 1(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	3	LSP2	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	3	PID 組指定 2(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	3	LSP3	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	3	PID 組指定 3(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	3	LSP4	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	3	PID 組指定 4(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	4	LSP1	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	4	PID 組指定 1(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	4	LSP2	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	4	PID 組指定 2(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	4	LSP3	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	4	PID 組指定 3(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				
SP	LSP	4	LSP4	SP 限幅下限 ~ SP 限幅上限 U	0.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	LSP	4	PID 組指定 4(LSP 用)	1 ~ 4	1		0				

SP/RSP

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示 級別	備 注	NX- D15	NX- D25	NX- D35
SP	RSP	1	RSP		—		1	小數點位置 = PID_PV			
SP	RSP	1	PID組指定(RSP用)	1 ~ 4	1		1				
SP	RSP	2	RSP		—		1	小數點位置 = PID_PV			
SP	RSP	2	PID組指定(RSP用)	1 ~ 4	1		1				
SP	RSP	3	RSP		—		1	小數點位置 = PID_PV			
SP	RSP	3	PID組指定(RSP用)	1 ~ 4	1		1				
SP	RSP	4	RSP		—		1	小數點位置 = PID_PV			
SP	RSP	4	PID組指定(RSP用)	1 ~ 4	1		1				

SP/SP 組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
SP	SP 組態	1	SP 限幅下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	1	SP 限幅上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	2	SP 限幅下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	2	SP 限幅上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	3	SP 限幅下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	3	SP 限幅上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	4	SP 限幅下限	-19999 ~ +32000U	-1999.9		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	4	SP 限幅上限	-19999 ~ +32000U	3200.0		0	小數點位置 = PID_PV			
SP	SP 組態	1	SP 斜坡單位	0: 無小數點/s、 1=無小數點/min、2=無小數點/h、 3=0.1/s、4=0.1/min、 5=0.1/h、6=0.01/s、7=0.01/min、 8: 0.01/h、9=0.001/s、10=0.001/min、 11=0.001/h	0		1				
SP	SP 組態	1	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	1	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	1	RSP 跟蹤	0: 無跟蹤 1: 跟蹤	0		2				
SP	SP 組態	1	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	1	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	1	LSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				
SP	SP 組態	1	RSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				
SP	SP 組態	2	SP 斜坡單位	0: 無小數點/s、 1=無小數點/min、2=無小數點/h、 3=0.1/s、4=0.1/min、 5=0.1/h、6=0.01/s、7=0.01/min、 8: 0.01/h、9=0.001/s、10=0.001/min、 11=0.001/h	0		1				
SP	SP 組態	2	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	2	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	2	RSP 跟蹤	0: 無跟蹤 1: 跟蹤	0		2				
SP	SP 組態	2	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	2	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	2	LSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				
SP	SP 組態	2	RSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				
SP	SP 組態	3	SP 斜坡單位	0: 無小數點/s、 1=無小數點/min、2=無小數點/h、 3=0.1/s、4=0.1/min、 5=0.1/h、6=0.01/s、7=0.01/min、 8: 0.01/h、9=0.001/s、10=0.001/min、 11=0.001/h	0		1				
SP	SP 組態	3	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	3	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	3	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	3	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	3	RSP 跟蹤	0: 無跟蹤 1: 跟蹤	0		2				
SP	SP 組態	3	LSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				
SP	SP 組態	3	RSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				
SP	SP 組態	4	SP 斜坡單位	0: 無小數點/s、 1=無小數點/min、2=無小數點/h、 3=0.1/s、4=0.1/min、 5=0.1/h、6=0.01/s、7=0.01/min、 8: 0.01/h、9=0.001/s、10=0.001/min、 11=0.001/h	0		1				
SP	SP 組態	4	LSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	4	LSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	4	RSP 用 SP 斜坡上升斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	4	RSP 用 SP 斜坡下降斜率	0U (無斜率) 1 ~ 32000U	0		1	小數點位置 = RAMP			
SP	SP 組態	4	RSP 跟蹤	0: 無跟蹤 1: 跟蹤	0		2				
SP	SP 組態	4	LSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				
SP	SP 組態	4	RSP 用 PV 啓動	0: PV 啓動許可 1: PV 啓動禁止	0		1				

事件 / 事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件組態	1	動作種類	0: 無事件 1: PV 上限 2: PV 下限 3: PV 上下限 4: 偏差上限 5: 偏差下限 6: 偏差上下限 7: 偏差上限(最終SP基準) 8: 偏差下限(最終SP基準) 9: 偏差上下限(最終SP基準) 10: SP 上限 11: SP 下限 12: SP 上下限 13: MV 上限 14: MV 下限 15: MV 上下限 16: MFB1 開度上下限 17: MFB2 開度上下限 18: AI 上限 19: AI 下限 20: AI 上下限 26: 標準數值(上限) 27: 標準數值(下限) 28: 標準數值(上下限) 29: PV 變化率 31: 通道間偏差(PV1-指定通道)上限 32: 通道間偏差(PV2-指定通道)上限 33: 通道間偏差(PV3-指定通道)上限 34: 通道間偏差(PV4-指定通道)上限 35: 通道間偏差(PV1-指定通道)下限 36: 通道間偏差(PV2-指定通道)下限 37: 通道間偏差(PV3-指定通道)下限 38: 通道間偏差(PV4-指定通道)下限 39: 通道間偏差(PV1-指定通道)上下限 40: 通道間偏差(PV2-指定通道)上下限 41: 通道間偏差(PV3-指定通道)上下限 42: 通道間偏差(PV4-指定通道)上下限 43: 通道間偏差(PV1-標準數值)上限 44: 通道間偏差(PV2-標準數值)上限 45: 通道間偏差(PV3-標準數值)上限 46: 通道間偏差(PV4-標準數值)上限 47: 通道間偏差(PV1-標準數值)下限 48: 通道間偏差(PV2-標準數值)下限 49: 通道間偏差(PV3-標準數值)下限 50: 通道間偏差(PV4-標準數值)下限 51: 通道間偏差(PV1-標準數值)上下限 52: 通道間偏差(PV2-標準數值)上下限 53: 通道間偏差(PV3-標準數值)上下限 54: 通道間偏差(PV4-標準數值)上下限 61: 警報(狀態) 62: READY(狀態) 63: MANUAL(狀態) 64: RSP(狀態) 65: AT 啟動中(狀態) 66: SP 斜坡中(狀態) 67: 控制正動/反(狀態) 70: 定時器(狀態)	0		0				
事件	事件組態	1	回路/通道指定	1: 回路 1/通道 1 2: 回路 2/通道 2 3: 回路 3/通道 3 4: 回路 4/通道 4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	1	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	1	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP 變更時待機	0		0				
事件	事件組態	1	READY 時動作	0: 繼續 1: 強制 OFF	0		0				
事件	事件組態	1	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下 1 位 2: 小數點以下 2 位 3: 小數點以下 3 位 4: 小數點以下 4 位	0		0				
事件	事件組態	1	回差	0 ~ 32000U	5.0		0	小數點位置 = EV			

事件 / 事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件組態	1	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	1	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	2	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	2	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	2	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	2	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	2	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	2	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	2	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	2	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	2	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	3	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	3	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	3	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	3	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	3	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	3	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	3	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	3	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	3	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	4	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	4	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	4	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	4	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	4	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	4	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	4	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	4	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	4	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	5	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	5	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	5	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	5	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	5	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				

事件 / 事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件組態	5	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	5	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	5	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	5	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	6	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	6	回路/通道指定	1:回路1/通道1 2:回路2/通道2 3:回路3/通道3 4:回路4/通道4 2048 ~ 3071:標準數值	1		0				
事件	事件組態	6	正逆	0:正 1:逆	0		0				
事件	事件組態	6	待機	0:不待機 1:待機 2:待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	6	READY時動作	0:繼續 1:強制OFF	0		0				
事件	事件組態	6	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	6	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	6	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	6	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	7	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	7	回路/通道指定	1:回路1/通道1 2:回路2/通道2 3:回路3/通道3 4:回路4/通道4 2048 ~ 3071:標準數值	1		0				
事件	事件組態	7	正逆	0:正 1:逆	0		0				
事件	事件組態	7	待機	0:不待機 1:待機 2:待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	7	READY時動作	0:繼續 1:強制OFF	0		0				
事件	事件組態	7	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	7	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	7	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	7	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	8	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	8	回路/通道指定	1:回路1/通道1 2:回路2/通道2 3:回路3/通道3 4:回路4/通道4 2048 ~ 3071:標準數值	1		0				
事件	事件組態	8	正逆	0:正 1:逆	0		0				
事件	事件組態	8	待機	0:不待機 1:待機 2:待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	8	READY時動作	0:繼續 1:強制OFF	0		0				
事件	事件組態	8	小數點位置	0:無小數點 1:小數點以下1位 2:小數點以下2位 3:小數點以下3位 4:小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	8	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	8	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	8	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	9	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	9	回路/通道指定	1:回路1/通道1 2:回路2/通道2 3:回路3/通道3 4:回路4/通道4 2048 ~ 3071:標準數值	1		0				
事件	事件組態	9	正逆	0:正 1:逆	0		0				

事件 / 事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件組態	9	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	9	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	9	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	9	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	9	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	9	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	10	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	10	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	10	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	10	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	10	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	10	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	10	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	10	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	10	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	11	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	11	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	11	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	11	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	11	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	11	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	11	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	11	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	11	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	12	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	12	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	12	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	12	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	12	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	12	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	12	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	12	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	12	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	13	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	13	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				

事件 / 事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件組態	13	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	13	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	13	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	13	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	13	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	13	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	13	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	14	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	14	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	14	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	14	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	14	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	14	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	14	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	14	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	14	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	15	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	15	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	15	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	15	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	15	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	15	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	15	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	15	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	15	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	16	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	16	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	16	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	16	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	16	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	16	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	16	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	16	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	16	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	17	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	17	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	17	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				

事件 / 事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件組態	17	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	17	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	17	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	17	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	17	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	17	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	18	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	18	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	18	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	18	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	18	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	18	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	18	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	18	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	18	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	19	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	19	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	19	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	19	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	19	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	19	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	19	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	19	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	19	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	20	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	20	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	20	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	20	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	20	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	20	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	20	回差	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	20	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	20	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	21	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	21	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				

事件 / 事件組態

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件組態	21	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	21	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	21	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	21	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	21	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	21	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	21	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	22	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	22	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	22	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	22	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	22	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	22	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	22	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	22	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	22	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	23	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	23	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	23	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	23	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	23	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	23	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	23	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	23	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	23	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	24	動作種類	與事件1相同	0		0				
事件	事件組態	24	回路/通道指定	1: 回路1/通道1 2: 回路2/通道2 3: 回路3/通道3 4: 回路4/通道4 2048 ~ 3071: 標準數值	1		0				
事件	事件組態	24	正逆	0: 正 1: 逆	0		0				
事件	事件組態	24	待機	0: 不待機 1: 待機 2: 待機+SP變更時待機	0		0				
事件	事件組態	24	READY時動作	0: 繼續 1: 強制OFF	0		0				
事件	事件組態	24	小數點位置	0: 無小數點 1: 小數點以下1位 2: 小數點以下2位 3: 小數點以下3位 4: 小數點以下4位	0		0				
事件	事件組態	24	回差	0 ~ 3200U	5		0	小數點位置 = EV			
事件	事件組態	24	ON延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件組態	24	OFF延遲	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	0				

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	1	比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	操作量下限 1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	1	操作量上限 1	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	1	手動重置 1	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷卻側 比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限 1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限 1	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差動 1	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	1	比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	操作量下限 2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	1	操作量上限 2	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	1	手動重置 2	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷卻側 比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限 2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限 2	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差動 2	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	1	比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	積分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	微分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	操作量下限3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	1	操作量上限3	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	1	手動重置3	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷卻側 比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 積分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 微分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限3	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差動3	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	1	比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	積分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	微分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	操作量下限4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	1	操作量上限4	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	1	手動重置4	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷卻側 比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 積分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 微分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	1	冷卻側 操作量下限4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷卻側 操作量上限4	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差動4	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	2	比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	操作量下限 1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	2	操作量上限 1	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	2	手動重置 1	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷卻側 比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限 1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限 1	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差動 1	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	2	比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	操作量下限 2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	2	操作量上限 2	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	2	手動重置 2	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷卻側 比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限 2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限 2	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差動 2	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	2	比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	積分時間3	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	微分時間3	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	操作量下限3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	2	操作量上限3	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	2	手動重置3	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷卻側 比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 積分時間3	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 微分時間3	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限3	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差動3	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	2	比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	積分時間4	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無積分動作)	120	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	微分時間4	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無微分動作)	30	s	0	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	操作量下限4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	2	操作量上限4	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	2	手動重置4	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷卻側 比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 積分時間4	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無積分動作)	120	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 微分時間4	0 ~ 32000s、0.0 ~ 3200.0s或 0.00 ~ 320.00s(0、0.0或0.00 時無微分動作)	30	s	1	小數點位置 = PID			
PID	PID	2	冷卻側 操作量下限4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷卻側 操作量上限4	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差動4	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	3	比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	3	微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	3	操作量下限 1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	3	操作量上限 1	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	3	手動重置 1	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷卻側 比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	30	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限 1	-10.0 ~ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限 1	-10.0 ~ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差動 1	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	3	比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	3	微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	3	操作量下限 2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	3	操作量上限 2	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	3	手動重置 2	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷卻側 比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	120	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限 2	-10.0 ~ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限 2	-10.0 ~ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差動 2	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	3	比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	積分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	3	微分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	3	操作量下限3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	3	操作量上限3	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	3	手動重置3	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷卻側 比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 積分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 微分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限3	-10.0 ~ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限3	-10.0 ~ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差動3	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	3	比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	積分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	3	微分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	3	操作量下限4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	3	操作量上限4	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	3	手動重置4	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷卻側 比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 積分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 微分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量下限4	-10.0 ~ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷卻側 操作量上限4	-10.0 ~ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差動4	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	4	比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	4	微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	4	操作量下限 1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	4	操作量上限 1	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	4	手動重置 1	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷卻側 比例帶 1	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 積分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 微分時間 1	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	30	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限 1	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限 1	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差動 1	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	4	比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	4	微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	4	操作量下限 2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	4	操作量上限 2	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	4	手動重置 2	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷卻側 比例帶 2	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 積分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	120	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 微分時間 2	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限 2	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限 2	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差動 2	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

PID/PID

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	4	比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	積分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	4	微分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	4	操作量下限3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	4	操作量上限3	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	4	手動重置3	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷卻側 比例帶3	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 積分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 微分時間3	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	30	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限3	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限3	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差動3	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			
PID	PID	4	比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	積分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無積分動作)	120	s	0				
PID	PID	4	微分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	0				
PID	PID	4	操作量下限4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	0				
PID	PID	4	操作量上限4	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	0				
PID	PID	4	手動重置4	-10.0 ~ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷卻側 比例帶4	0.1 ~ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 積分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	120	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 微分時間4	0 ~ 32000s · 0.0 ~ 3200.0s 或 0.00 ~ 320.00s (0 · 0.0 或 0.00 時無微分動作)	30	s	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量下限4	-10.0 ~ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷卻側 操作量上限4	-10.0 ~ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差動4	0 ~ 32000U	5		0	小數點位置 = PID_PV			

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	1	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	1	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	1	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	2	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	2	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	2	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	3	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	3	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	3	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	4	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	4	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	4	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	5	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	5	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	5	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	6	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	6	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	6	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	7	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	7	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	7	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 折線表

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折線表	8	折點小數點位置	0 ~ 4	1		1		x		
功能	折線表	8	折點 A1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 A20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B1	-19999 ~ +32000U	-1999.9		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B2	-19999 ~ +32000U	3200.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B3	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B4	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B5	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B6	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B7	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B8	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B9	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B10	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B11	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B12	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B13	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B14	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B15	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B16	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B17	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B18	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B19	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		
功能	折線表	8	折點 B20	-19999 ~ +32000U	0.0		1	小數點位置=TBL	x		

功能 / 內部接點輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	內部接點輸入	1	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	1	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1152		0				
功能	內部接點輸入	1	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	1	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	2	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	2	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1153		0				
功能	內部接點輸入	2	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	2	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	3	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	3	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1154		0				
功能	內部接點輸入	3	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	3	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	4	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	4	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1155		0				
功能	內部接點輸入	4	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	4	權重	0 ~ 127	1		0				

功能 / 內部接點輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	內部接點輸入	5	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT 用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	5	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		0				
功能	內部接點輸入	5	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	5	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	6	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT 用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	6	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		0				
功能	內部接點輸入	6	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	6	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	7	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT 用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	7	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		0				
功能	內部接點輸入	7	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	7	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	8	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT 用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	8	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		0				
功能	內部接點輸入	8	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	8	權重	0 ~ 127	1		0				

功能 / 內部接點輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	內部接點輸入	9	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	9	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	9	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	9	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	10	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	10	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	10	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	10	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	11	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	11	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	11	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	11	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	12	動作種類	1: SP 組選擇 2: PID 組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT 用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI 組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止/啓動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可/禁止切換 46: 定時器停止/啓動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	*NX-D15 不能設定為「3: 固定值組選擇」、「5: OUT 用折線使用組選擇」			
功能	內部接點輸入	12	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	12	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照■回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	12	權重	0 ~ 127	1		0				

功能 / 內部接點輸入

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	內部接點輸入	13	動作種類	1: SP組選擇 2: PID組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	13	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	13	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	13	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	14	動作種類	1: SP組選擇 2: PID組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	14	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	14	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	14	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	15	動作種類	1: SP組選擇 2: PID組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	15	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	15	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	15	權重	0 ~ 127	1		0				
功能	內部接點輸入	16	動作種類	1: SP組選擇 2: PID組選擇 3: 固定值組選擇 5: OUT用折線使用組選擇 6: 位置比例用折線使用組選擇 9: AI組指定 21: RUN/READY 切換 22: AUTO/MANUAL 切換 23: LSP/RSP 切換 24: AT 停止 / 啟動切換 41: 控制動作正逆切換 42: SP 斜坡許可 / 禁止切換 46: 定時器停止 / 啟動切換 47: 全部鎖定解除	0		0	* NX-D15不能設定為「3: 固定值組選擇」、5: OUT用折線使用組選擇			
功能	內部接點輸入	16	輸入種類	1024 ~ 2047: 標準位元			0				
功能	內部接點輸入	16	回路/通道指定	0 ~ 24: (根據動作種類不同含義也不同)	1		0	參照 回路/通道指定的設定(6-8頁)			
功能	內部接點輸入	16	權重	0 ~ 127	1		0				

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	邏輯演算	1	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	1	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	1	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	1	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	1	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	1	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	1	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	1	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	1	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	1	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	1	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	1	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	1	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	2	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	2	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	2	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	2	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	2	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	2	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	2	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	2	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	2	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	2	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	2	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	2	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	2	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	3	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	3	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	3	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	3	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	3	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	3	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	3	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	3	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	3	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	3	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	3	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	3	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	3	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	邏輯演算	4	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	4	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	4	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	4	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	4	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	4	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	4	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	4	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	4	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	4	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	4	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	4	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	4	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	5	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	5	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	5	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	5	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	5	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	5	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	5	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	5	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	5	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	5	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	5	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	5	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	5	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	6	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	6	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	6	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	6	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	6	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	6	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	6	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	6	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	6	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	6	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	6	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	6	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	6	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	邏輯演算	7	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	7	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	7	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	7	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	7	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	7	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	7	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	7	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	7	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	7	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	7	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	7	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	7	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	8	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	8	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	8	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	8	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	8	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	8	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	8	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	8	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	8	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	8	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	8	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	8	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	8	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	9	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	9	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	9	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	9	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	9	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	9	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	9	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	9	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	9	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	9	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	9	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	9	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	9	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	邏輯演算	10	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	10	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	10	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	10	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	10	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	10	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	10	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	10	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	10	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	10	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	10	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	10	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	10	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	11	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	11	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	11	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	11	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	11	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	11	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	11	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	11	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	11	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	11	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	11	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	11	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	11	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				
功能	邏輯演算	12	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	12	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	12	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	12	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	12	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	12	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	12	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	12	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	12	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	12	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	12	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	12	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	12	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	邏輯演算	13	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	13	輸入分配 A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	13	輸入分配 B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	13	輸入分配 C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	13	輸入分配 D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	13	輸入位反轉 A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	13	輸入位反轉 B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	13	輸入位反轉 C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	13	輸入位反轉 D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	13	ON 延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	13	OFF 延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	13	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	13	鎖定	0: 不鎖定 1: ON 時鎖定 2: OFF 時鎖定 (電源投入時的 OFF 除外)	0		1				
功能	邏輯演算	14	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	14	輸入分配 A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	14	輸入分配 B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	14	輸入分配 C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	14	輸入分配 D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	14	輸入位反轉 A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	14	輸入位反轉 B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	14	輸入位反轉 C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	14	輸入位反轉 D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	14	ON 延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	14	OFF 延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	14	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	14	鎖定	0: 不鎖定 1: ON 時鎖定 2: OFF 時鎖定 (電源投入時的 OFF 除外)	0		1				
功能	邏輯演算	15	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	15	輸入分配 A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	15	輸入分配 B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	15	輸入分配 C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	15	輸入分配 D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	15	輸入位反轉 A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	15	輸入位反轉 B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	15	輸入位反轉 C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	15	輸入位反轉 D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	15	ON 延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	15	OFF 延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	15	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	15	鎖定	0: 不鎖定 1: ON 時鎖定 2: OFF 時鎖定 (電源投入時的 OFF 除外)	0		1				

功能 / 邏輯演算

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	邏輯演算	16	演算種類	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)	1		1				
功能	邏輯演算	16	輸入分配A	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	16	輸入分配B	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	16	輸入分配C	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	16	輸入分配D	1024 ~ 2047: 標準位元	1024		1				
功能	邏輯演算	16	輸入位反轉A	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	16	輸入位反轉B	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	16	輸入位反轉C	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	16	輸入位反轉D	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	16	ON延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	16	OFF延遲時間	0.0 ~ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	邏輯演算	16	反轉	0: 不反轉 1: 反轉	0		1				
功能	邏輯演算	16	鎖定	0: 不鎖定 1: ON時鎖定 2: OFF時鎖定 (電源投入時的OFF除外)	0		1				

第 13 章 參數設定一覽

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	節能時間比例	1	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	1	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	1	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	1	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				
功能	節能時間比例	2	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	2	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	2	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	2	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				
功能	節能時間比例	3	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	3	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	3	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	3	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				
功能	節能時間比例	4	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	4	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	4	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	4	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				
功能	節能時間比例	5	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	5	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	5	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	5	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				
功能	節能時間比例	6	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	6	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	6	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	6	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				
功能	節能時間比例	7	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	7	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	7	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	7	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				
功能	節能時間比例	8	節能時間比例動作	0: 不使用 1: 使用	0		2				
功能	節能時間比例	8	節能延遲時間	0 ~ 1000ms	10	ms	2				
功能	節能時間比例	8	主側/輔側選擇	0: 主側 1: 主側以外	0		2				
功能	節能時間比例	8	時間比例輔側通道	1: 時間比例 1 2: 時間比例 2 3: 時間比例 3 4: 時間比例 4 5: 時間比例 5 6: 時間比例 6 7: 時間比例 7 8: 時間比例 8	0		2				

功能/操作量分支輸出

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	操作量分支輸出	1	回路指定	0: 不使用 1: 回路1 2: 回路2 3: 回路3 4: 回路4	0		2				
功能	操作量分支輸出	1	比率	0.01 ~ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支輸出	1	偏置	-199.00 ~ +320.00%	0.00	%	2				
功能	操作量分支輸出	2	回路指定	0: 不使用 1: 回路1 2: 回路2 3: 回路3 4: 回路4	0		2				
功能	操作量分支輸出	2	比率	0.01 ~ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支輸出	2	偏置	-199.00 ~ +320.00%	0.00	%	2				
功能	操作量分支輸出	3	回路指定	0: 不使用 1: 回路1 2: 回路2 3: 回路3 4: 回路4	0		2				
功能	操作量分支輸出	3	比率	0.01 ~ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支輸出	3	偏置	-199.00 ~ +320.00%	0.00	%	2				
功能	操作量分支輸出	4	回路指定	0: 不使用 1: 回路1 2: 回路2 3: 回路3 4: 回路4	0		2				
功能	操作量分支輸出	4	比率	0.01 ~ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支輸出	4	偏置	-199.00 ~ +320.00%	0.00	%	2				

功能/受信監視

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	受信監視	1	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	受信監視	1	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	1	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	受信監視	1	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	1	模式	0: 不使用受信監視 1: 使用受信監視	0		1				
功能	受信監視	2	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	受信監視	2	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	2	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	受信監視	2	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	2	模式	0: 不使用受信監視 1: 使用受信監視	0		1				
功能	受信監視	3	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	受信監視	3	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	3	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	受信監視	3	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	3	模式	0: 不使用受信監視 1: 使用受信監視	0		1				
功能	受信監視	4	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	受信監視	4	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	4	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	受信監視	4	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	4	模式	0: 不使用受信監視 1: 使用受信監視	0		1				
功能	受信監視	5	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	受信監視	5	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	5	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	受信監視	5	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	5	模式	0: 不使用受信監視 1: 使用受信監視	0		1				
功能	受信監視	6	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	受信監視	6	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	6	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	受信監視	6	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	受信監視	6	模式	0: 不使用受信監視 1: 使用受信監視	0		1				

功能 / 收信監視

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	收信監視	7	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	7	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	7	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	7	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	7	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	8	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	8	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	8	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	8	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	8	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	9	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	9	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	9	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	9	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	9	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	10	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	10	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	10	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	10	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	10	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	11	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	11	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	11	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	11	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	11	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	12	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	12	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	12	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	12	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	12	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				

功能/收信監視

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	收信監視	13	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	13	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	13	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	13	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	13	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	14	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	14	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	14	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	14	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	14	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	15	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	15	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	15	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	15	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	15	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				
功能	收信監視	16	地址(L)	0 ~ 65535	0		1				
功能	收信監視	16	地址(H)	0 ~ 65535	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	16	超時(L)	0 ~ 65535s	180	s	1				
功能	收信監視	16	超時(H)	0固定	0		1	寫入時，請寫入0			
功能	收信監視	16	模式	0: 不使用收信監視 1: 使用收信監視	0		1				

功能/UFLED 設定

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	UFLED 設定	1	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1792		1	代表警報	F0		
其它	UFLED 設定	1	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	1		1		F0		
其它	UFLED 設定	2	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1088		1	事件 1	F1		
其它	UFLED 設定	2	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	1		1		F1		
其它	UFLED 設定	3	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	*1		1	事件 2	F2		
其它	UFLED 設定	3	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	1		1		F2		
其它	UFLED 設定	4	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	*2		1	事件 3	F3		
其它	UFLED 設定	4	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	1		1		F3		
其它	UFLED 設定	5	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	*3		1	事件 4	F4		
其它	UFLED 設定	5	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	1		1		F4		
其它	UFLED 設定	6	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	*4		1	事件 5	F5		
其它	UFLED 設定	6	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	1		1		F5		
其它	UFLED 設定	7	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	*5		1	事件 6	F6		
其它	UFLED 設定	7	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	*6		1		F6		
其它	UFLED 設定	8	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	*7		1	事件 7	F7		
其它	UFLED 設定	8	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	*8		1		F7		
其它	UFLED 設定	9	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1545		1	RS-485 通訊狀態 (1 幀正常收信)	F8		
其它	UFLED 設定	9	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	3		1		F8		
其它	UFLED 設定	10	燈亮條件	1024 ~ 2047: 標準位元	1968		1	參數異常	F9		
其它	UFLED 設定	10	燈亮狀態	0: 燈滅 1: 燈亮 2: 燈亮(反轉) 3: 高速閃爍 4: 高速閃爍 條件反轉 5: 低速閃爍 6: 低速閃爍 條件反轉	3		1		F9		

*1 位置比例型時：1900(MFB1 OPEN)

其它時：1089(事件 2)

*2 位置比例型時：1904(MFB1 CLOSE)

其它時：1090(事件 3)

*3 位置比例型時：1901(位置比例 2 OPEN)

其它時：1091(事件 4)

*4 位置比例型時：1905(位置比例 2 CLOSE)

其它時：1092(事件 5)

*5 位置比例型時：1888(MFB1 推定中)

其它時：1093(事件 6)

*6 位置比例型時：5

其它時：1

*7 位置比例型時：1889(位置比例 2 推定中)

其它時：1094(事件 7)

*8 位置比例型時：5

其它時：1

其它/儀表訊息

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	儀表訊息	1	FW ROM ID		-		0				
其它	儀表訊息	1	FW ROM 版本1		-		0				
其它	儀表訊息	1	FW ROM 版本2		-		0				
其它	儀表訊息	1	模組互換 版本		-		0				
其它	儀表訊息	1	模組版本 (主版本號 次版本號)		-		0				

其它 /PV位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	PV位號名	1	位號名1		PV1		0				
其它	PV位號名	1	位號名2								
其它	PV位號名	1	位號名3								
其它	PV位號名	1	位號名4								
其它	PV位號名	1	位號名5								
其它	PV位號名	1	位號名6								
其它	PV位號名	1	位號名7								
其它	PV位號名	1	位號名8								
其它	PV位號名	2	位號名1		PV2		0				
其它	PV位號名	2	位號名2								
其它	PV位號名	2	位號名3								
其它	PV位號名	2	位號名4								
其它	PV位號名	2	位號名5								
其它	PV位號名	2	位號名6								
其它	PV位號名	2	位號名7								
其它	PV位號名	2	位號名8								
其它	PV位號名	3	位號名1		PV3		0				
其它	PV位號名	3	位號名2								
其它	PV位號名	3	位號名3								
其它	PV位號名	3	位號名4								
其它	PV位號名	3	位號名5								
其它	PV位號名	3	位號名6								
其它	PV位號名	3	位號名7								
其它	PV位號名	3	位號名8								
其它	PV位號名	4	位號名1		PV4		0				
其它	PV位號名	4	位號名2								
其它	PV位號名	4	位號名3								
其它	PV位號名	4	位號名4								
其它	PV位號名	4	位號名5								
其它	PV位號名	4	位號名6								
其它	PV位號名	4	位號名7								
其它	PV位號名	4	位號名8								

其它/OUT位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	OUT 位號名	1	位號名1		OUT1		0				
其它	OUT 位號名	1	位號名2								
其它	OUT 位號名	1	位號名3								
其它	OUT 位號名	1	位號名4								
其它	OUT 位號名	1	位號名5								
其它	OUT 位號名	1	位號名6								
其它	OUT 位號名	1	位號名7								
其它	OUT 位號名	1	位號名8								
其它	OUT 位號名	2	位號名1		OUT2		0				
其它	OUT 位號名	2	位號名2								
其它	OUT 位號名	2	位號名3								
其它	OUT 位號名	2	位號名4								
其它	OUT 位號名	2	位號名5								
其它	OUT 位號名	2	位號名6								
其它	OUT 位號名	2	位號名7								
其它	OUT 位號名	2	位號名8								
其它	OUT 位號名	3	位號名1		OUT3		0				
其它	OUT 位號名	3	位號名2								
其它	OUT 位號名	3	位號名3								
其它	OUT 位號名	3	位號名4								
其它	OUT 位號名	3	位號名5								
其它	OUT 位號名	3	位號名6								
其它	OUT 位號名	3	位號名7								
其它	OUT 位號名	3	位號名8								
其它	OUT 位號名	4	位號名1		OUT4		0				
其它	OUT 位號名	4	位號名2								
其它	OUT 位號名	4	位號名3								
其它	OUT 位號名	4	位號名4								
其它	OUT 位號名	4	位號名5								
其它	OUT 位號名	4	位號名6								
其它	OUT 位號名	4	位號名7								
其它	OUT 位號名	4	位號名8								

其它/可選項位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	可選項位號名	1	位號名1		OPTION1		0				
其它	可選項位號名	1	位號名2								
其它	可選項位號名	1	位號名3								
其它	可選項位號名	1	位號名4								
其它	可選項位號名	1	位號名5								
其它	可選項位號名	1	位號名6								
其它	可選項位號名	1	位號名7								
其它	可選項位號名	1	位號名8								
其它	可選項位號名	2	位號名1		OPTION2		0				
其它	可選項位號名	2	位號名2								
其它	可選項位號名	2	位號名3								
其它	可選項位號名	2	位號名4								
其它	可選項位號名	2	位號名5								
其它	可選項位號名	2	位號名6								
其它	可選項位號名	2	位號名7								
其它	可選項位號名	2	位號名8								
其它	可選項位號名	3	位號名1		OPTION3		0				
其它	可選項位號名	3	位號名2								
其它	可選項位號名	3	位號名3								
其它	可選項位號名	3	位號名4								
其它	可選項位號名	3	位號名5								
其它	可選項位號名	3	位號名6								
其它	可選項位號名	3	位號名7								
其它	可選項位號名	3	位號名8								
其它	可選項位號名	4	位號名1		OPTION4		0				
其它	可選項位號名	4	位號名2								
其它	可選項位號名	4	位號名3								
其它	可選項位號名	4	位號名4								
其它	可選項位號名	4	位號名5								
其它	可選項位號名	4	位號名6								
其它	可選項位號名	4	位號名7								
其它	可選項位號名	4	位號名8								

其它回路代表位號名

目錄名	庫名	編號	項目名	設定範圍	初始值	單位	顯示級別	備 注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	回路代表位號名	1	位號名1		LOOP1		0				
其它	回路代表位號名	1	位號名2								
其它	回路代表位號名	1	位號名3								
其它	回路代表位號名	1	位號名4								
其它	回路代表位號名	1	位號名5								
其它	回路代表位號名	1	位號名6								
其它	回路代表位號名	1	位號名7								
其它	回路代表位號名	1	位號名8								
其它	回路代表位號名	2	位號名1		LOOP2		0				
其它	回路代表位號名	2	位號名2								
其它	回路代表位號名	2	位號名3								
其它	回路代表位號名	2	位號名4								
其它	回路代表位號名	2	位號名5								
其它	回路代表位號名	2	位號名6								
其它	回路代表位號名	2	位號名7								
其它	回路代表位號名	2	位號名8								
其它	回路代表位號名	3	位號名1		LOOP3		0				x
其它	回路代表位號名	3	位號名2								
其它	回路代表位號名	3	位號名3								
其它	回路代表位號名	3	位號名4								
其它	回路代表位號名	3	位號名5								
其它	回路代表位號名	3	位號名6								
其它	回路代表位號名	3	位號名7								
其它	回路代表位號名	3	位號名8								
其它	回路代表位號名	4	位號名1		LOOP4		0				x
其它	回路代表位號名	4	位號名2								
其它	回路代表位號名	4	位號名3								
其它	回路代表位號名	4	位號名4								
其它	回路代表位號名	4	位號名5								
其它	回路代表位號名	4	位號名6								
其它	回路代表位號名	4	位號名7								
其它	回路代表位號名	4	位號名8								

第 14 章 故障時的對應

警告



請務必在完全切斷本機及其連接機器的電源後再對本機進行安裝、拆除及接線作業。否則有觸電的危險。

警報內容及對策

以下是本機異常時的警報內容及對策。

警報代碼	故障	異常名稱	原因	處理
AL01	輕	PV1 上限異常	傳感器斷線、接線錯誤 輸入電壓、電流、電阻值誤設定、 輸入了超過警報發生點上限/下 限的參數設定值 AD 異常	確認 PV 接線 確認輸入電壓、電流、電阻值 AD 異常時更換本體
AL02	輕	PV1 下限異常		
AL03	輕	PV2 上限異常		
AL04	輕	PV2 下限異常		
AL05	輕	PV3 上限異常		
AL06	輕	PV3 下限異常		
AL07	輕	PV4 上限異常		
AL08	輕	PV4 下限異常		
AL11	輕	AD1 故障	AD 故障	重新投入電源後仍沒有恢復 到正常時更換本體 ☞ 15-2 更換模組(15-2 頁)
AL12	輕	AD2 故障		
AL13	輕	AD3 故障		
AL14	輕	AD4 故障		
AL21 *3	輕	MFB1 輸入異常	MFB1 斷線或輸入異常	確認 MFB1 的輸入接線 確認馬達的電阻值規格
AL22 *3	輕	MFB1 調整異常	MFB1 調整失敗	確認 MFB1 的各種接線并再 次調整 ☞ 4-8 設定位置比例輸出 (4-19 頁)
AL23 *3	輕	MFB2 輸入異常	MFB2 斷線或輸入異常	確認 MFB2 的輸入接線 確認馬達的電阻值規格
AL24 *3	輕	MFB2 調整異常	MFB2 調整失敗	確認 MFB2 的各種接線并再 次調整 ☞ 4-8 設定位置比例輸出 (4-19 頁)
AL25	輕	CT1 輸入異常	CT 輸入超範圍 CT 輸入誤設定 AD 異常	確認 CT 輸入 重新設定 CT 輸入 AD 異常時更換本體 ☞ 15-2 更換模組(15-2 頁)
AL26	輕	CT2 輸入異常		
AL27	輕	CT3 輸入異常		
AL28	輕	CT4 輸入異常		
AL31	—	收信監視(1-16的代表)	在設定時間內，沒有向設定的 地址進行資料寫入的通訊訪問。	確認對象模組狀態 確認對象設定狀態
AL32	—	模組間通訊送信超時	設定的對象模組無應答	
AL33 *1	輕	RS-485 設定異常	RS-485 設定異常	重新寫入、重新投入電源
AL34 *3	輕	模組間通訊設定異常	模組間通訊設定存在沖突	使用編程器重新設定模組間 通訊
AL38 *3	輕	相鄰環形被切斷	環形連接的模組間環形被切斷	確認通訊線路的連接、更換 本體 ☞ 15-2 更換模組(15-2 頁)
AL53 *3	輕	底板/本體通訊設定不一致	底板與本體的通訊相關設定不 一致	按鈕操作 *4

警報代碼	故障	異常名稱	原因	處理
AL54 *3	輕	底板/本體型號不一致	底板與本體的型號不一致	按鈕操作 *4
AL55 *3	重	底板檢測異常	不能寫入資料到底板	重新投入電源後仍沒有恢復到正常時更換本體 ☞ 15-2 更換模組(15-2頁)
AL71	輕	CJ1 異常	端子溫度異常 AD 異常	確認環境溫度 AD 異常時更換本體 ☞ 15-2 更換模組(15-2頁)
AL72	輕	CJ2 異常		
AL73	輕	CJ3 異常		
AL74	輕	CJ4 異常		
AL83	重	EEPROM 未初始化	EEPROM 讀出異常	重新投入電源後仍沒有恢復到正常時更換本體 ☞ 15-2 更換模組(15-2頁)
AL84 *1	重	MAC 地址異常	MAC 地址異常	
AL85	重	RAM 讀寫異常	RAM 讀寫異常	
AL86	重	EEPROM 讀寫異常	EEPROM 讀寫異常	
AL87	重	底板 EEPROM 讀寫異常	底板 EEPROM 讀寫異常	重新投入電源後仍沒有恢復到正常時更換本體
AL88	輕	底板 EEPROM 異常	ROM 版本 2.02 [1_0_2] 之前是底板本體不一致 ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後是底板 EEPROM 不正確	
AL94	輕	RAM 異常(參數區域)	RAM 異常	重新投入電源後仍沒有恢復到正常時更換本體 ☞ 15-2 更換模組(15-2頁)
AL95	輕	RAM 異常(調整區域)		
AL97	輕	EEPROM 異常(參數區域)	EEPROM 讀出異常	
AL98	輕	EEPROM 異常(調整區域)		
AL99	重	ROM 異常	ROM(存儲器)故障	

[重]: 重故障的場合, FAIL LED 燈亮。

[輕]: 輕故障的場合, FAIL LED 低速閃爍。

*1 ROM 版本 2.00 [1_0_1] 之後

*2 ROM 版本 2.02 [1_0_2] 之前

*3 ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後

*4 關於按鈕操作詳見 ☞ ■ 按鈕的功能 (5-4 頁)。

 參考

- 有關 AL31、AL32, 請參閱
☞ 7-17 收信監視和通訊超時 (7-30 頁)。


 使用上的注意事項

- 發生重故障及 AL88(底板 EEPROM 異常)、AL53(底板/本體通訊設定不一致)、AL54(底板/本體型號不一致)時, 機器運轉模式變為 IDLE 模式。

■ 模組更換後不能與觸摸屏等通訊時

更換了經由CPL/TCP或MODBUS/TCP協議與觸摸屏等上位機器通訊的本機的情況，上位機器與本機間有不能進行通訊的情況發生。這種場合下，可把觸摸屏重新通電或等待一段時間後自動恢復。

參考

- 更換模組後需要進行設定才能正常運轉，請參閱
 15-2 更換模組（15-2頁）。

● 主要上位機器的自動恢復所需的大約時間

- ARF100/200 系列 約5分
- 阿自倍爾(株)產系統產品 約10分
 (Harmonas-DEO、PREXION、EneSCOPE等)
- 株式會社DIGITAL產顯示器GP系列 約20分
- 三菱電機株式會社產顯示器GOT系列 約20分

● 不能通訊的理由

CPL/TCP、MODBUS/TCP的上位機器爲了確定本機，會自動的讀出本機的MAC地址並定期更新。

更換本機時，更換前的MAC地址有留在上位機器內部的情況，按舊的MAC地址進行通訊。

所以接收到來自上位機器命令電文的本機，即使IP地址相同，也會判斷爲不是發給更換MAC地址後的本機，將廢棄接收到的命令電文，其結果是通訊不能成立。

要正常執行通訊，需要等待上位機器內的MAC地址正確，該恢復時間因機器種類而異，需要等待一段時間。

■ 與CPL/TCP、MODBUS/TCP協議的上位機器不能通訊時

本機經由CPL/TCP、MODBUS/TCP協議可與上位機器進行通訊，但在以下的情況，有可能不能進行通訊。

這種場合下，可把上位機器及本機重新通電或等待3分鐘後自動恢復。

● 不能通訊的情況

- 上位機器反復瞬停
- 上位機器與本機間的網絡機器(交換機等)反復瞬停或斷線

● 不能通訊的理由

由於本機在一定時間內保有通訊對方機器的訊息，當上位機器反復瞬停時，有可能判斷爲瞬停前後的機器不同。

所以如果超過了上位通訊數(最多2個連接)，可能會造成識別錯誤而拒絕通訊。

第 15 章 維修・檢查及廢棄

15 - 1 維修・檢查

警告



請務必在完全切斷本機及其連接機器的電源後再對本機進行安裝、拆除及接線作業。
否則有觸電的危險。

注意



請確認連接處有無鬆動。
如有鬆動，會引起發熱及故障。



廢棄本機時，請根據各地的條例及規定，作為產業廢棄物進行恰當的處理。

清 掃 ： 去除儀表汗物的場合，請用軟布擦拭。

部品更換 ： 請勿更換本機的部件。

保險絲更換 ： 更換電源接線上設置的保險絲時，請務必使用推薦的電源單元。

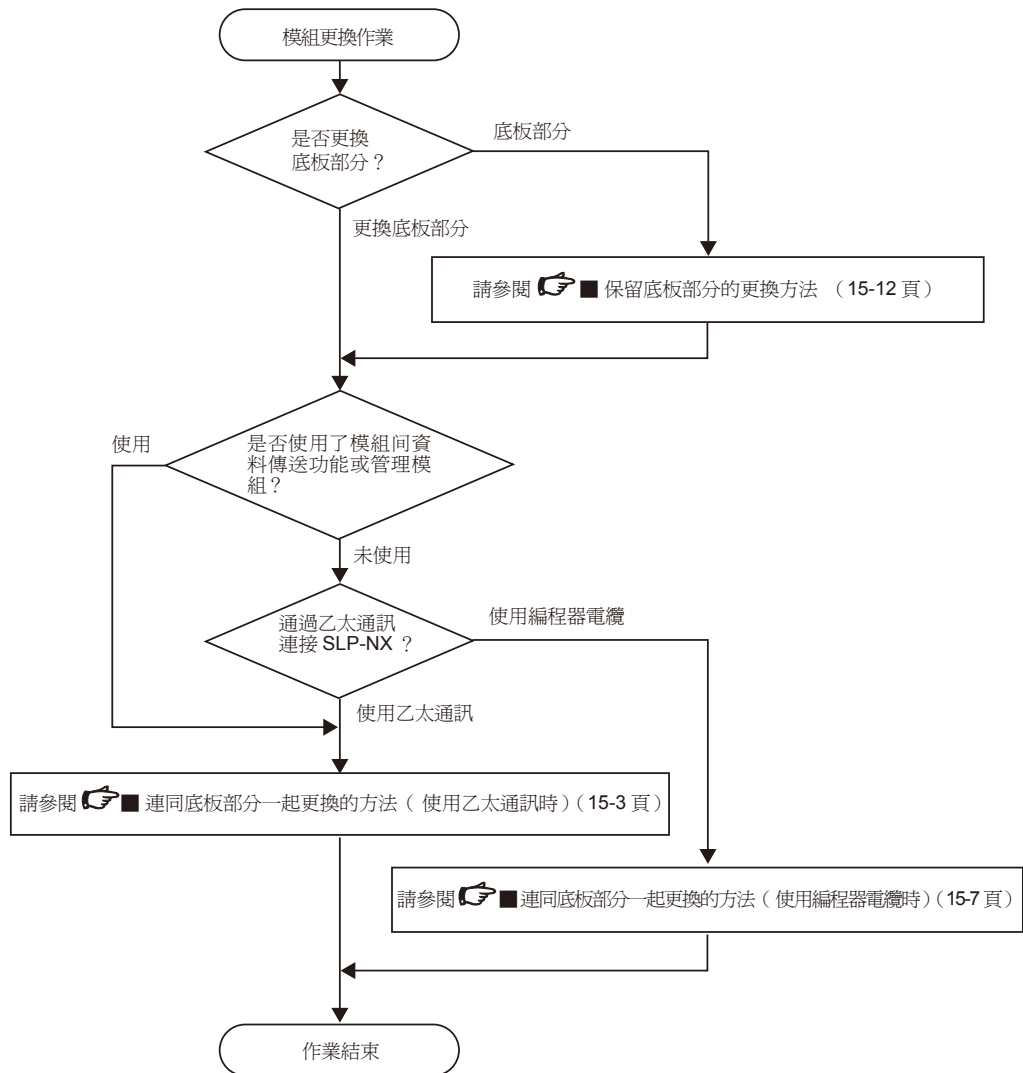
15 - 2 更換模組

⚠ 注意

- ❗ 請務必在切斷電源的狀態下進行本機的更換作業。否則會引起故障。
- 🚫 對螺絲端子台型號請勿使用螺釘型端子的組合或其逆向組合。否則本機不能正確進行檢測。

對本機處於設置/動作中時的以下更換方法進行說明。

- 連同底板部分一起更換的方法(使用乙太通訊時)
- 連同底板部分一起更換的方法(使用編程器電纜時)
- 保留底板部分的更換方法



❗ 使用上的注意事項

- 更換前後模組型號發生變更的場合，請使用PC編程套裝軟體SLP-NX進行型號變更或新項目製作。
- 對使用了模組間資料傳送功能的模組或在管理模組管理下的模組，請對項目中登錄的所有模組進行總括設定寫入。

■ 連同底板部分一起更換的方法(使用乙太通訊時)

模組更換時，建議同時更換與模組本體部分相符的底板部分和端子台部分。
使用乙太通訊的模組的更換步驟如下所示。

❗ 使用上的注意事項

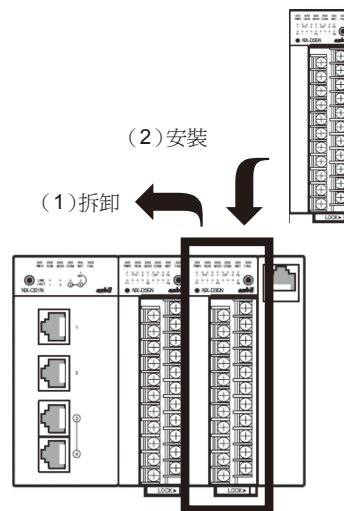
- 本項說明是在本機的網絡環境和 PC 編程套裝軟體 SLP-NX 的網絡屬性一致的環境下的說明。網絡配置詳見
 ➔ 計裝網絡模組 NX PC 編程套裝軟體 SLP-NX 使用說明書 CP-UM-5636C
 第 5 章 實際模組的通訊設定 (5-1 頁)。
- 由於進行所有模組總括寫入後，非更換對象模組內的項目文件內的參數也會被覆蓋，因此請使用最新項目文件。

📖 參考

- 下例是一種方法，其它的操作方法也可進行同樣的作業。

① 請確認電源為 OFF 狀態。

② 更換模組。

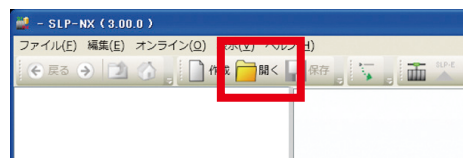


📖 參考

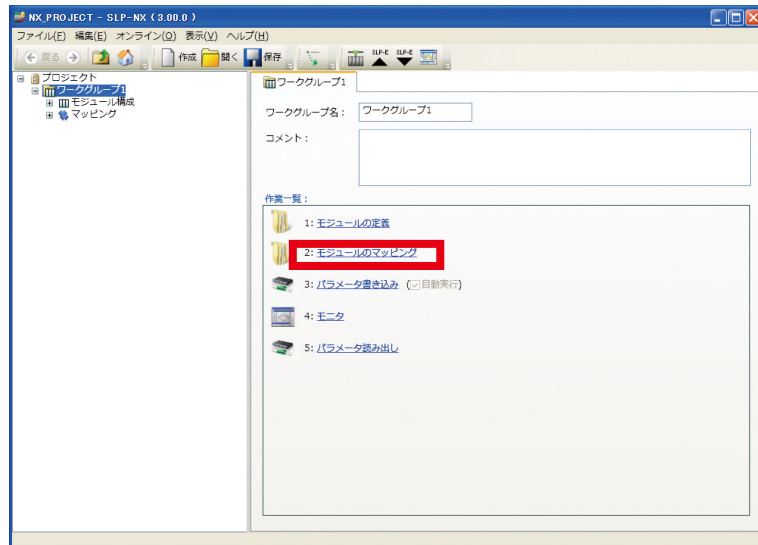
- 模組的安裝方法請參閱
 ➔ 第 2 章 安裝 (2-1 頁)。

③ 請將電源置為 ON。

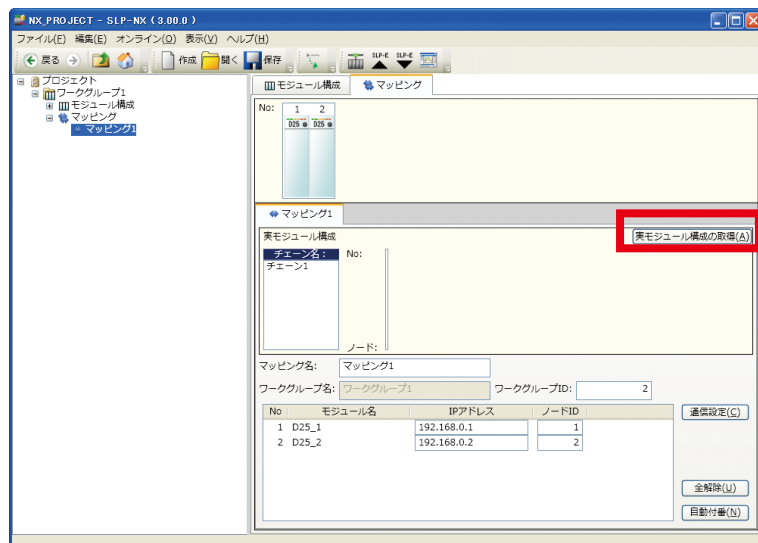
④ 啓動 SLP-NX，打開保存的既有項目文件。



⑤ 請從 SLP-NX 的項目視窗顯示映象。

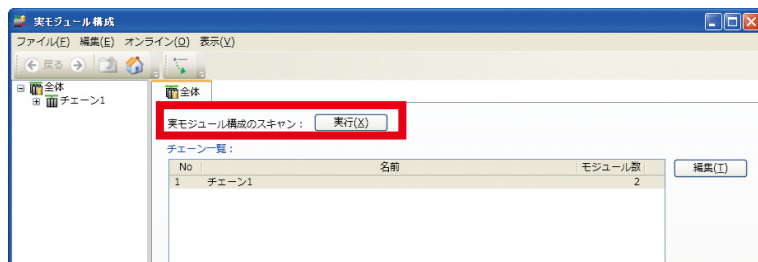


⑥ 請從映象顯示畫面點擊 [實際模組構成的獲取 (A)] 按鈕。

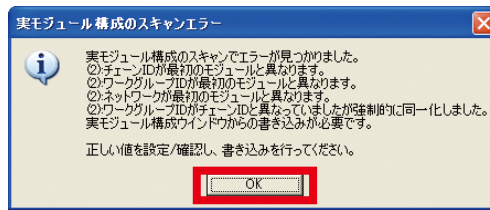


》 顯示實際模組構成視窗。

⑦ 點擊實際模組構成視窗的實際模組構成的掃描 [執行 (X)] 按鈕。



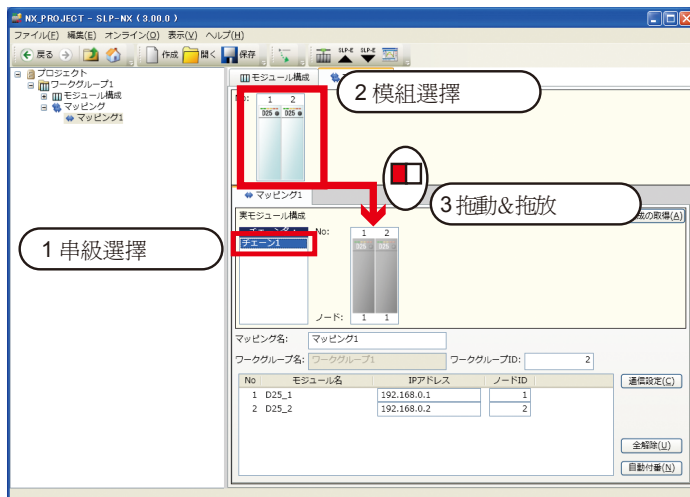
- ⑧ 執行實際模組構成的掃描後顯示「實際模組構成的掃描錯誤」，點擊 [OK] 按鈕關閉錯誤警告。



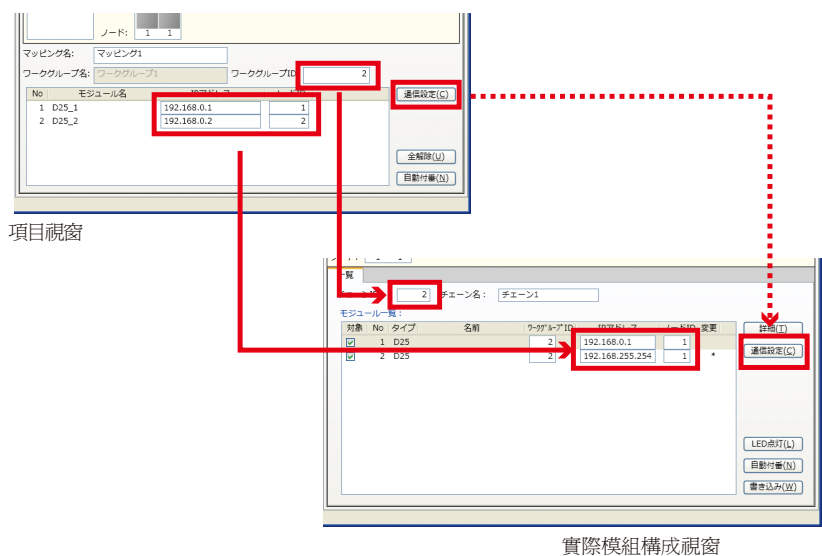
更換成已進行了全部設定的作為維修品的模組時，由於不顯示「實際模組構成的掃描錯誤」，因此請進入步驟 ⑩。

- ⑨ 請進行以下操作，從項目視窗的映象訊息複製通訊設定到實際模組構成視窗。

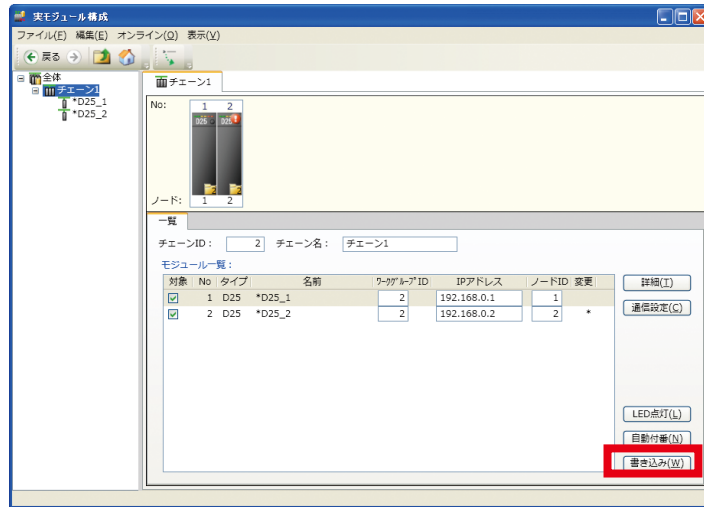
- 1 選擇更換模組的串
- 2 按住 [SHIFT] 的同時選擇映象的所有模組
- 3 將已選擇的模組拖動 & 拖放到實際模組構成的模組內。



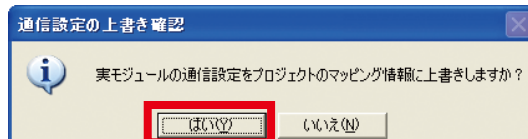
》其結果是將項目視窗的映象訊息复制到實際模組構成視窗。



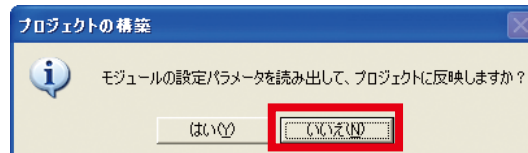
- ⑩ 在實際模組構成視窗選擇對象的串、模組，點擊[寫入(W)]按鈕。
 》將通訊設定寫入模組。



- ⑪ 顯示「通訊設定的覆蓋確認」後，點擊[是(Y)]按鈕。



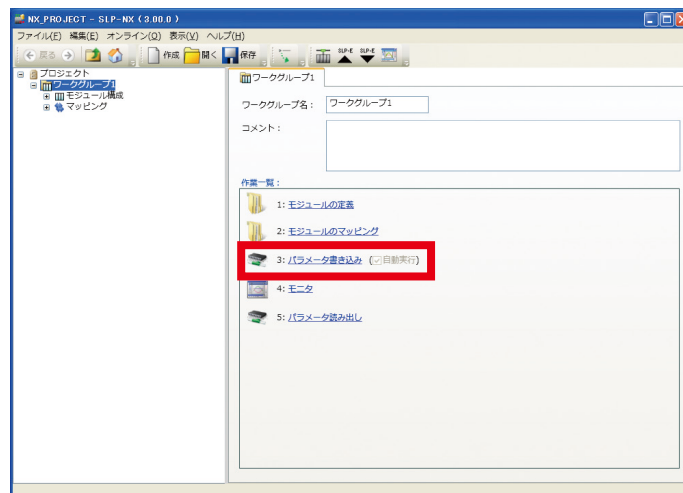
- ⑫ 顯示「項目的構築」後，點擊[否(N)]按鈕。



❗ 使用上の注意事項

- 「項目的構築」中選擇[是(Y)]後，爲了從更換後的模組讀出參數，更新了項目文件的內容。

- ⑬ 從SLP-NX的項目視窗寫入參數到對象模組。



! 使用上的注意事項

- 對使用了模組間資料傳送功能的模組或在管理模組管理下的模組，請對項目中登錄的所有模組進行總括設定寫入。

■ 連同底板部分一起更換的方法(使用編程器電纜時)

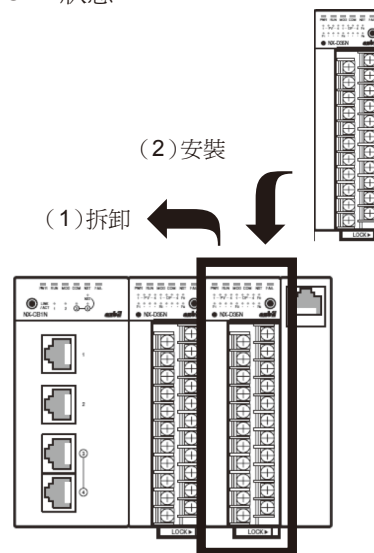
模組更換時，建議同時更換與模組本體部分相符的底板部分和端子台部分。使用編程器電纜的模組的更換步驟如下所示。

📖 參考

- 下例是一種方法，其它的操作方法也可進行同樣的作業。

① 請確認電源為 OFF 狀態。

② 更換模組。

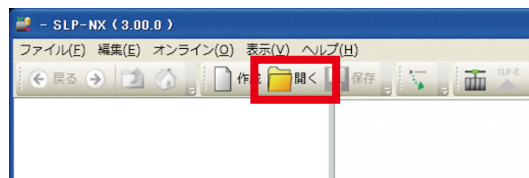


📖 參考

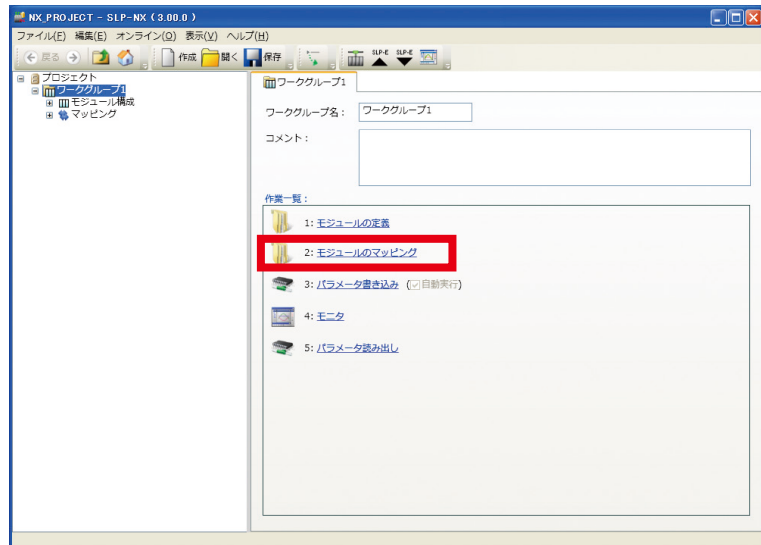
- 模組的拆卸方法請參閱 第2章 安裝 (2-1頁)。

③ 請將電源置為 ON。

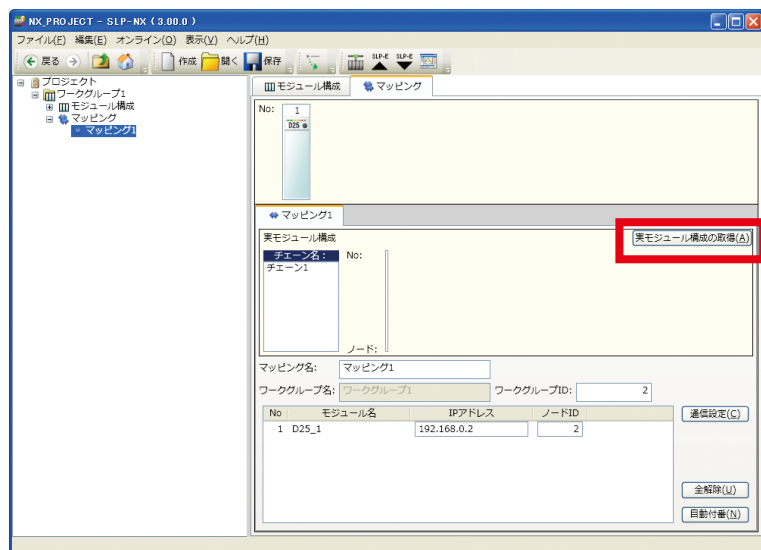
④ 啓動 SLP-NX，打開保存的既有項目文件。



⑤ 請從 SLP-NX 的項目視窗顯示映象。

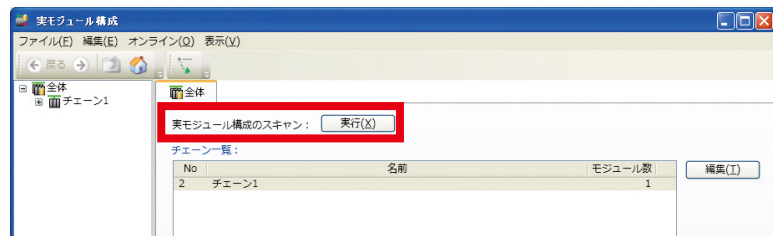


⑥ 請從映象顯示畫面點擊 [實際模組構成的獲取(A)] 按鈕。

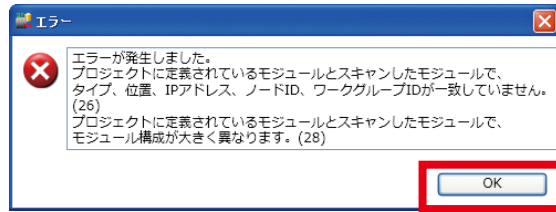


》顯示實際模組構成視窗。

⑦ 點擊實際模組構成視窗的實際模組構成的掃描 [執行(X)] 按鈕。

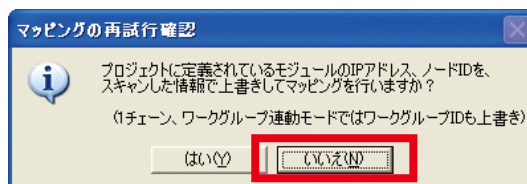


- ⑧ 執行實際模組構成的掃描後顯示「錯誤」，點擊[OK] 按鈕關閉錯誤警告。



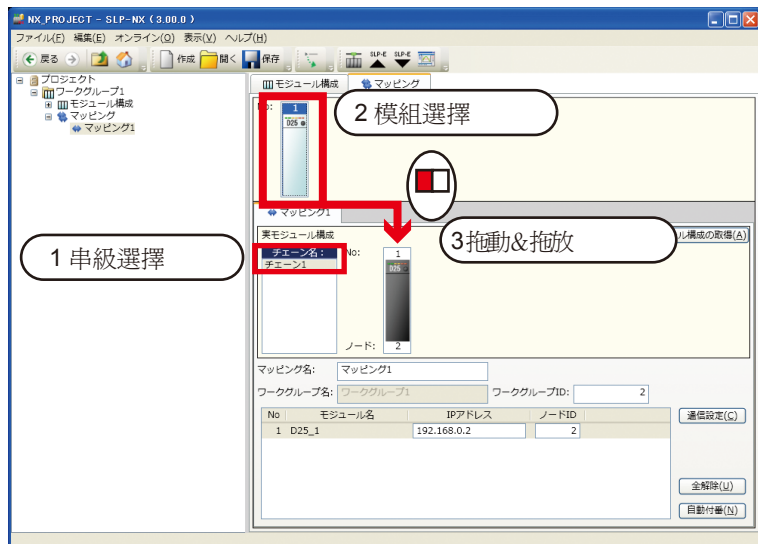
更換作為維修產品進行全部設定的模組時，由於不顯示「錯誤」，因此請進入步驟 ⑭。

- ⑨ 顯示「映象的再試行確認」後，點擊[否(N)] 按鈕。

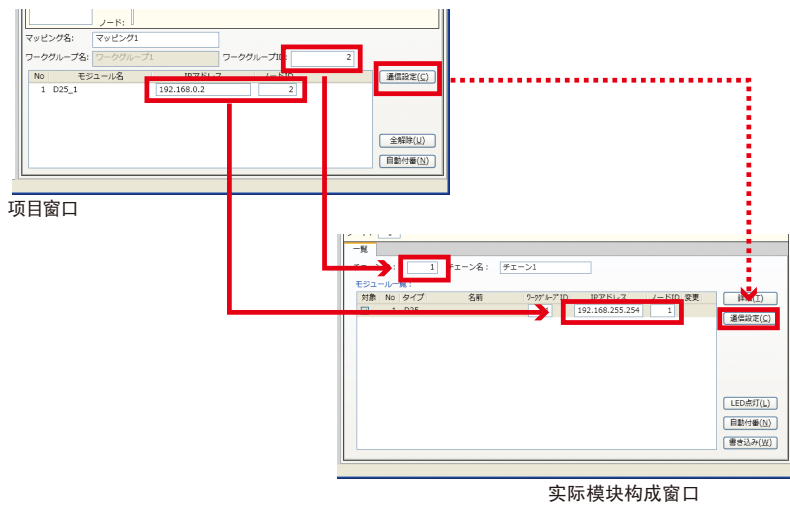


由於確認需要可能會再次顯示 中顯示的「錯誤」，點擊[OK] 按鈕關閉錯誤警告。

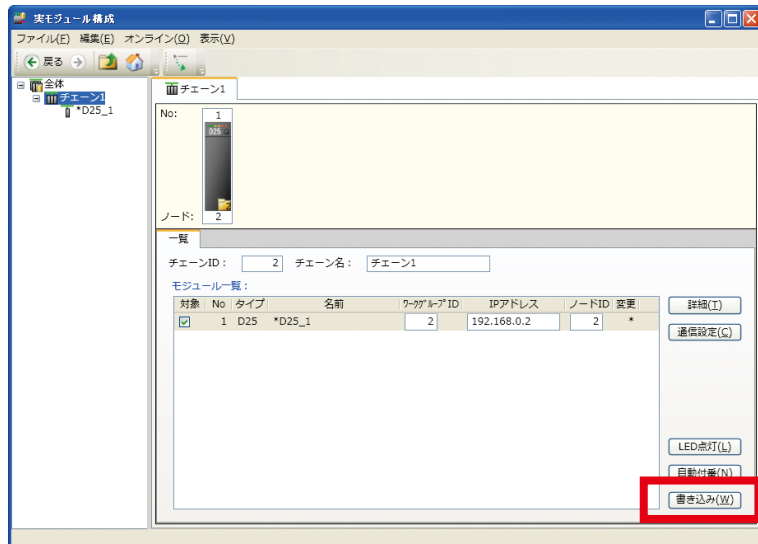
- ⑩ 請進行以下操作，從項目視窗的映象訊息複製通訊設定到實際模組構成視窗。
- ⑩-1 選擇更換模組的串級
 - ⑩-2 選擇映象的模組
 - ⑩-3 將已選擇的模組拖動&拖放到實際模組構成的模組內。



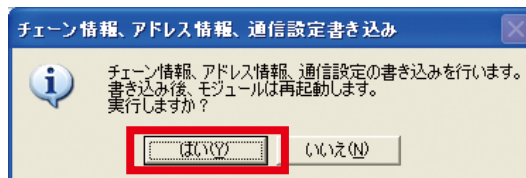
其結果是將項目視窗的映象訊息复制到實際模組構成視窗。



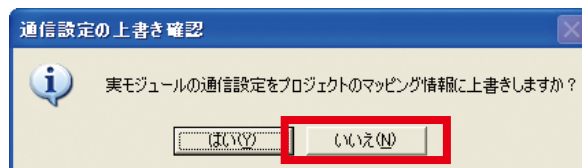
- ⑫ 在實際模組構成視窗選擇對象的串、模組，點擊[寫入(W)]按鈕。
 》將通訊設定寫入模組。



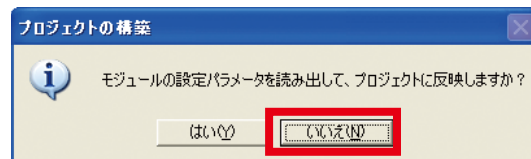
- ⑬ 顯示「串級訊息、地址訊息、通訊設定寫入」後，點擊[是(Y)]按鈕。



- ⑭ 顯示「通訊設定的覆蓋確認」後，點擊[否(N)]按鈕。



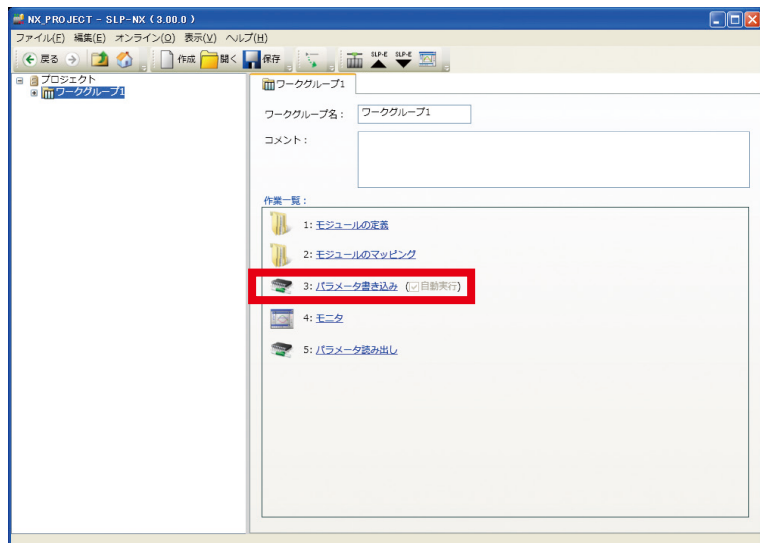
- ⑮ 顯示「項目的構築」後，點擊 [否(N)] 按鈕。



! 使用上の注意事項

- ・ 「項目的構築」中選擇 [是(Y)] 後，爲了從更換後的模組讀出參數，更新了項目文件的內容。

- ⑯ 從 SLP-NX 的項目視窗寫入參數到對象模組。



! 使用上の注意事項

- ・ 對使用了模組間資料傳送功能的模組或在管理模組管理下的模組，請對項目中登錄的所有模組進行總括設定寫入。

■ 保留底板部分的更換方法

保留底板部分更換本體部分時，由於底板中保存的內容和本體的訊息不一致，會發生以下異常。

- AL53 底板/本體通訊設定不一致 (ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後對應)
- AL54 底板/本體型號不一致 (ROM 版本 3.00 [1_0_3] 之後對應)
- AL88 底板 EEPROM 異常

異常內容可通過 LED 動作燈確認。

請參閱


 ■ 特殊狀態下 LED 的燈亮式樣 (5-3 頁)。

發生異常時，請修復底板 EEPROM，這樣可消除本體和底板的不一樣。


請參閱

 ■ 按鈕的功能 (5-4 頁)。

然後，使用乙太通訊的場合請按照

 ■ 連同底板部分一起更換的方法(使用乙太通訊時) (15-3 頁) 的步驟進行更換。

使用編程器電纜或不能使用乙太通訊的場合請按照

 ■ 連同底板部分一起更換的方法(使用編程器電纜時) (15-7 頁) 的步驟進行更換。

15 - 3 產品的廢棄

注意



在廢棄本產品時，請將其作為工業廢棄物根據當地的條例規定進行妥當處理。

第 16 章 規 格

16 - 1 規 格

■ 模組規格

掃描周期 : 500ms (NX-D15)
200ms、400ms (NX-D25)
100ms、200ms、400ms (NX-D35)

■ PV 輸入

輸入點數 : 4點
熱電偶 : K、E、J、T、B、R、S、N(JIS C 1602-1995)、
WRe5-26(ASTM E988-96(Reapproved2002))、
PR40-20(ASTM E1751-00)、Ni-Ni•Mo(ASTM E1751-00)、
PL II(ASTM E1751-00)、DIN U、DIN L(DIN 43710-1985)
金鐵鎳鉻(ASTM E1751-00)
熱電阻 : Pt100(JIS C 1604-1997)、JPt100(JIS C 1604-1989)
直流電壓(mV) : 0~10mV、-10~+10mV、0~100mV
直流電壓(V) : 0~1V、-1~+1V、1~5V、0~5V、0~10V、2~10V
直流電流 : 4~20mA、0~20mA
採樣周期 : 與掃描周期相同
容許輸入電壓 : PV1 的情況 *

電 源	輸入設定	容許輸入電壓	容許輸入電流
ON	熱電偶	BA-B9 : ±1V B8-B9 : +12 ~ - 2V	—
	直流電壓(mV)	BA-B9 : ±1V B8-B9 : +12 ~ - 2V	—
	熱電阻	BA-B9 : ±1V B8-B9 : ±1V	—
	直流電壓(V)	BA-B9 : ±1V B8-B9 : +12 ~ - 2V	—
	直流電流	BA-B9 : ±1V B8-B9 : +12 ~ - 2V (電流發生器開路電壓 : 35Vmax)	B8-B9 : 0 ~ 25mA ※30mA _{typ} 以上過大輸入時動作
OFF	—	BA-B9 : ±1V B8-B9 : +12 ~ - 2V	—

* PV2 ~ PV4 相應的端子間也有相同限制。

- 熱電偶輸入
指示精度(NX-D15/25、基準條件下)：

範圍種類	傳感器類型	範圍	精 度
1	K	- 200℃ ~ + 1200℃	±0.3%FS(負區域±0.6%FS)±1digit
2	K	0℃ ~ 1200℃	±0.3%FS±1digit
3	K	0.0℃ ~ 800.0℃	±0.3%FS±1digit
4	K	0.0℃ ~ 600.0℃	±0.3%FS±1digit
5	K	0.0℃ ~ 400.0℃	±0.3%FS±1digit
6	K	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.3%FS(負區域±0.6%FS)±1digit
7	K	- 200.0℃ ~ + 200.0℃	±0.3%FS(負區域±0.6%FS)±1digit
8	J	0℃ ~ 1200℃	±0.3%FS±1digit
9	J	0.0℃ ~ 800.0℃	±0.3%FS±1digit
10	J	0.0℃ ~ 600.0℃	±0.3%FS±1digit
11	J	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.3%FS(負區域±0.6%FS)±1digit
12	E	0.0℃ ~ 800.0℃	±0.3%FS±1digit
13	E	0.0℃ ~ 600.0℃	±0.3%FS±1digit
14	T	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.3%FS(負區域±0.6%FS)±1digit
15	R	0℃ ~ 1600℃	±0.4%FS(±6.4℃)±1digit
16	S	0℃ ~ 1600℃	±0.4%FS(±6.4℃)±1digit
17	B	0℃ ~ 1800℃	800℃ ~ 1800℃ : ±0.4%FS(±7.2℃)±1digit 260℃ ~ 800℃ : ±0.8%FS(±14.4℃)±1digit 0 ~ 260℃ : ±4%FS(±7.2℃)±1digit 指示值下限 : 20℃ ±1digit
18	N	0℃ ~ 1300℃	±0.3%FS±1digit
19	PL II	0℃ ~ 1300℃	±0.3%FS±1digit
20	WRe5-26	0℃ ~ 1400℃	±0.3%FS±1digit
21	WRe5-26	0℃ ~ 2300℃	±0.3%FS±1digit
22	Ni-Ni・Mo	0℃ ~ 1300℃	±0.3%FS±1digit
23	PR40-20	0℃ ~ 1900℃	800 ~ 1900℃ : ±1.0%FS(±19.0℃)±1digit 300 ~ 800℃ : ±2%FS(±38℃)±1digit 0 ~ 300℃ : ±4%FS(±76℃)±1digit
24	DIN U	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.3%FS(負區域±0.6%FS)±1digit
25	DIN L	- 100.0℃ ~ + 800.0℃	±0.3%FS(負區域±0.6%FS)±1digit
26	金鐵鎳鉻	0.1K ~ 360.1K	±3.0K±1digit *

* 353.1K 以上時採用直線插補。

- 指示精度(NX-D35、基準條件下)：

範圍種類	傳感器類型	範圍	精 度
1	K	- 200℃ ~ + 1200℃	±0.1%FS(負區域±0.2%FS) ±1digit
2	K	0℃ ~ 1200℃	±0.1%FS±1digit
3	K	0.0℃ ~ 800.0℃	±0.1%FS±1digit
4	K	0.0℃ ~ 600.0℃	±0.1%FS±1digit
5	K	0.0℃ ~ 400.0℃	±0.1%FS±1digit
6	K	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.1%FS(負區域±0.2%FS) ±1digit - 100℃以下時為±2℃ ±1digit
7	K	- 200.0℃ ~ + 200.0℃	±0.1%FS(負區域±0.2%FS) ±1digit - 100℃以下時為±2℃ ±1digit
8	J	0℃ ~ 1200℃	±0.1%FS±1digit
9	J	0.0℃ ~ 800.0℃	±0.1%FS±1digit
10	J	0.0℃ ~ 600.0℃	±0.1%FS±1digit
11	J	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.1%FS(負區域±0.2%FS) ±1digit - 100℃以下時為±2℃ ±1digit
12	E	0.0℃ ~ 800.0℃	±0.1%FS±1digit
13	E	0.0℃ ~ 600.0℃	±0.1%FS±1digit
14	T	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.1%FS(負區域±0.2%FS) ±1digit - 100℃以下時為±2℃ ±1digit
15	R	0℃ ~ 1600℃	100 ~ 1600℃ : ±0.15%FS(2.4℃) ±1digit 0 ~ 100℃ : ±0.20%FS(3.2℃) ±1digit
16	S	0℃ ~ 1600℃	100 ~ 1600℃ : ±0.15%FS(2.4℃) ±1digit 0 ~ 100℃ : ±0.20%FS(3.2℃) ±1digit
17	B	0℃ ~ 1800℃	800 ~ 1800℃ : ±0.2%FS(3.6℃) ±1digit 260 ~ 800℃ : ±0.4%FS(7.2℃) ±1digit 0 ~ 260℃ : ±4%FS(72℃) ±1digit 指示值下限 : 20℃ ±1digit
18	N	0℃ ~ 1300℃	±0.1%FS±1digit
19	PL II	0℃ ~ 1300℃	±0.1%FS±1digit
20	WRe5-26	0℃ ~ 1400℃	±0.1%FS±1digit
21	WRe5-26	0℃ ~ 2300℃	±0.1%FS±1digit
22	Ni-Ni・Mo	0℃ ~ 1300℃	±0.1%FS±1digit
23	PR40-20	0℃ ~ 1900℃	800 ~ 1900℃ : ±0.5%FS(9.5℃) ±1digit 300 ~ 800℃ : ±1.5%FS(28.5℃) ±1digit 0 ~ 300℃ : ±2.5%FS(47.5℃) ±1digit
24	DIN U	- 200.0℃ ~ + 400.0℃	±0.1%FS(負區域±0.2%FS) ±1digit
25	DIN L	- 100.0℃ ~ + 800.0℃	±0.1%FS(負區域±0.2%FS) ±1digit
26	金鐵鎳鉻	0.1K ~ 360.1K	±1.5K±1digit *

* 353.1K 以上時採用直線插補。

- 冷端補償精度 : $\pm 0.5^{\circ}\text{C}$ (環境溫度 $23 \pm 2^{\circ}\text{C}$ 時)
 $\pm 1.5^{\circ}\text{C}$ (環境溫度 $0 \sim 50^{\circ}\text{C}$ 時)
- 冷端補償方法 : 可選擇儀表內進行補償及儀表外補償(僅 0°C 時)
- 容許輸入電壓 : $\pm 1\text{V}$
- 輸入偏置電流 : $+ 0.2 \mu\text{A}$ 以下(基準條件下)
- 接線電阻影響 : $0.2 \mu\text{V}/\Omega$ 以下(接線電阻: 全線的電阻合計值)
- 容許並列連接電阻 : $1\text{M}\Omega$ 以上
- 熱電阻輸入
 指示精度(基準條件下)
 - : • NX-D15/25
 $\pm 0.3\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 - : • NX-D35
 $\pm 0.1\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 但是, $\pm 0.15\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$ ($-20.00^{\circ}\text{C} \sim +60.00^{\circ}\text{C} / \text{Pt}$)
 $\pm 0.2\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$ ($-20.00^{\circ}\text{C} \sim +60.00^{\circ}\text{C} / \text{JPt}$)
 - 測量電流 : 1.0mA TYP. (從A端子及B端子流出)
 - 容許接線電阻 : 85Ω 以下(每一根接線)
 - 接線電阻影響 : $0.05\% \text{FS}/\Omega$ 以下
 - 直流電壓(V範圍)輸入
 指示精度(基準條件下)
 - : • NX-D15/25
 $\pm 0.3\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 - : • NX-D35
 $\pm 0.1\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 - 容許輸入電壓 : $-2 \sim +12\text{V}$
 - 輸入偏置電流 : $0 \sim 1\text{V}$ 範圍 : $+ 2 \mu\text{A}$ 以下(基準條件下)
 $0 \sim 5\text{V}$ 、 $1 \sim 5\text{V}$ 範圍 : $+ 7 \mu\text{A}$ 以下(基準條件下)
 $0 \sim 10\text{V}$ 、 $2 \sim 10\text{V}$ 範圍 : $+ 12 \mu\text{A}$ 以下(基準條件下)
 - 接線電阻影響 : $0 \sim 1\text{V}$ 範圍 : $+ 2 \mu\text{V}/\Omega$ 以下(基準條件下)
 $0 \sim 5\text{V}$ 、 $1 \sim 5\text{V}$ 範圍 : $+ 7 \mu\text{V}/\Omega$ 以下(基準條件下)
 $0 \sim 10\text{V}$ 、 $2 \sim 10\text{V}$ 範圍 : $+ 12 \mu\text{V}/\Omega$ 以下(基準條件下)
 - 輸入阻抗 : $1\text{M}\Omega$ 以上
 - 直流電壓(mV範圍)輸入
 指示精度(基準條件下)
 - : • NX-D15/25
 $\pm 0.3\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 - : • NX-D35
 $\pm 0.1\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 但是, $\pm 0.15\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$ ($0\text{mV} \sim +10\text{mV}$)
 - 容許輸入電壓 : $\pm 1\text{V}$
 - 輸入偏置電流 : $0.2 \mu\text{A}$ 以下(基準條件下)
 - 接線電阻影響 : $0.2 \mu\text{V}/\Omega$ 以下(基準條件下)
 - 容許並列連接電阻 : $1\text{M}\Omega$ 以上(範圍種類83 : $2\text{M}\Omega$ 以上)
 - 直流電流輸入
 指示精度(基準條件下)
 - : • NX-D15/25
 $\pm 0.3\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 - : • NX-D35
 $\pm 0.1\% \text{FS} \pm 1 \text{digit}$
 - 容許最大輸入 : 25mA 、 35V
 - 輸入阻抗 : 80Ω 以下(20mA 輸入時)
 - MFB輸入(NX-D35)
 容許電阻範圍 : $100 \sim 1000 \Omega$ 、 $1000 \sim 5000 \Omega$
 - 採樣周期 : 與掃描周期相同

■ PV 輸入異常時動作

種類	範圍編號	異常種類	指示值	警報
熱電偶 直流電壓 (mV)	1 ~ 26	斷線	上標 110%FS	PV 上限異常 (AL02、AL04、AL06、AL08)
	81 ~ 83			
熱電阻	41 ~ 52	A 線斷線	上標 110%FS	PV 上限異常 (AL01、AL03、AL05、AL07) *3
		B 線斷線		
		C 線斷線		
		2 或 3 線斷線		
	A, B 線短路	下標 -10%FS 或 0%FS *2	PV 下限異常 (AL02、AL04、AL06、AL08)	
A, C 線短路				
直流電壓 (V)	84, 87, 88	斷線	0%FS 附近	無
	85	斷線	50%FS 附近	無
	86, 89	斷線	下標 - 10%FS	PV 下限異常 (AL02、AL04、AL06、AL08)
直流電流 *1	90	斷線	0%FS 附近	無
	91	斷線	下標 - 10%FS	PV 下限異常 (AL02、AL04、AL06、AL08)

*1: 對直流電流, 當檢測出超過容許最大輸入規格的電流的場合, 爲了進行回路保護, 有斷續切斷電流回路的切斷動作發生的情況。

*2: 下標爲 -10%FS 或 0%FS 由範圍編號決定(ROM 版本 1.00 [1_0_0] 時可能會出現變成上標的情況)。

*3: B 線斷線的場合, 發生 PV 上限異常 (AL01、AL03、AL05、AL07) 前 1 秒鐘左右可能會出現 PV 下限異常 (AL02、AL04、AL06、AL08) 的情況。

■ MFB 輸入異常時動作

種類	範圍編號	異常種類	指示值	警報
MFB1	75 ~ 76	輸入上限異常時	上標	AL21 和 AL05
		輸入下限異常時	下標	AL21 和 AL06
		Y 線斷線 G 線斷線 T 線斷線 多根線斷線	上標	AL21 和 AL05 *1
		MFB2	75 ~ 76	輸入上限異常時
輸入下限異常時	下標	AL23 和 AL08		
Y 線斷線 G 線斷線 T 線斷線 多根線斷線	上標	AL23 和 AL07 *2		

*1 Y 線斷線的場合, 發生 AL21 和 AL05 前 1 秒鐘左右可能會發生 AL06 警報。

*2 Y 線斷線的場合, 發生 AL23 和 AL07 前 1 秒鐘左右可能會發生 AL08 警報。

■ 晶體管輸出/晶體管輸出(位置比例控制型)

輸出點數	: 4點
輸出形式	: 晶體管輸出(Sink型)
外部電源額定值	: DC5~24V
外部容許電源電壓	: DC4.5~26.4V
輸出容許電流	: DC100mA以下
OFF時泄漏電流	: 100 μ A以下
ON時殘留電壓	: 0.5V以下
輸出更新周期	: 與掃描周期相同

■ 類比電流輸出

輸出點數	: 4點 (輸出類型S為2點)
輸出形式	: 直流電流輸出
輸出電流	: DC4~20mA(2.4~21.6mA) DC0~20mA(0~22mA)
容許負載電阻	: 300 Ω 以下(最大電壓6.6V)
輸出精度	: • NX-D15/25 $\pm 0.3\%FS \pm 1\text{digit}$ 但是, 0~0.2mA時為 $\pm 1\%FS$ 以下 • NX-D35 $\pm 0.1\%FS \pm 1\text{digit}$ 但是, 0~0.2mA時為 $\pm 1\%FS$ 以下
輸出分辨率	: 1/10000(4~20mA範圍)、1/12500(0~20mA範圍)
開路時電壓	: DC10V $\pm 10\%$ (輸出類型S: DC18.5V $\pm 10\%$)

■ 類比電壓輸出

輸出點數	: 4點 (輸出類型G為2點)
輸出形式	: 直流電壓輸出
輸出電壓	: DC0~5V(DC0~5.5V) DC1~5V(DC0.6~5.4V) DC0~10V(DC0~11V) DC2~10V(DC1.2~10.8V)
容許負載電阻	: 4k Ω 以上
輸出精度	: • NX-D15/25 $\pm 0.3\%FS \pm 1\text{digit}$ 但是, 0~0.1V時為 $\pm 1\%FS$ 以下 • NX-D35 $\pm 0.1\%FS \pm 1\text{digit}$ 但是, 0~0.1V時為 $\pm 1\%FS$ 以下
輸出分辨率	: 1/8000(1~5V範圍) 1/10000(0~5V範圍) 1/16000(2~10V範圍) 1/20000(0~10V範圍)

■ 電流互感器輸入(可選項功能)

輸入點數	: 4點
推薦電流互感器	: QN206A(孔徑 : 5.8mm、800匝) * 另售品 QN212A(孔徑 : 12mm、800匝) * 另售品
測量電流範圍	: AC0.4~50.0A (rms) (峰值電流 : 71A以下、匝數 : 800、電線穿過次數 : 1次的場合)
容許最大電流	: AC60A (rms) (峰值電流 : 85A以下、匝數 : 800、電線穿過次數 : 1次的場合)
指示精度	: $\pm 5\%FS \pm 1\text{digit}$
指示分辨率	: 0.1A

■ 數位輸出(可選項功能)

輸出點數	: 4點
輸出形式	: 晶體管輸出(Sink型)
外部電源額定值	: DC5 ~ 24V
外部容許電源電壓	: DC4.5 ~ 26.4V
輸出容許電流	: DC100mA以下
OFF時泄漏電流	: 100 μ A以下
ON時殘留電壓	: 0.5V以下
輸出更新周期	: 與掃描周期相同

■ 數位輸入(可選項功能)

輸入點數	: 4點
與其它儀表的並聯連接	: 可與本公司SDC系列並聯連接
連接可能輸出形式	: 無電壓接點或晶體管輸出(Sink型)
開路時端子電壓	: DC5V \pm 10%
短路時端子電流	: 5.6mA TYP.
容許ON接點電阻	: 250 Ω 以下
容許OFF接點電阻	: 100k Ω 以上
容許ON殘留電壓	: 1V以下
OFF時泄漏電流	: 100 μ A以下
最短保持時間	: 掃描周期的2倍

■ 基準條件

環境溫度	: 23 \pm 2 $^{\circ}$ C
環境濕度	: 60 \pm 5%RH(無結露)
額定電源電壓	: DC24V
振動	: 0m/s ²
沖擊	: 0m/s ²
安裝角度	: 基準面 \pm 3 $^{\circ}$

■ 動作條件

環境溫度	: 0 ~ 50 $^{\circ}$ C (設置狀態下的本機下側)
環境濕度	: 10 ~ 90%RH(無結露)
動作容許電源電壓	: DC21.6 ~ 26.4V
振動	: 0 ~ 3.2m/s ² (10 ~ 150Hz XYZ各方向2h)
沖擊	: 0 ~ 9.8m/s ²
安裝角度	: 基準面 \pm 3 $^{\circ}$
塵埃	: 0.3mg/m ³ 以下
腐蝕性氣體	: 無
高度	: 2000 m以下
污染度(Pollution degree)	: 2(與通常的辦公環境同等)

■ 運輸保管條件

環境溫度	: - 20 ~ + 70°C
環境濕度	: 5 ~ 95%RH(無結露)
振動	: 0 ~ 9.8m/s ² (10 ~ 150Hz XYZ各方向2h)
沖擊	: 0 ~ 300m/s ² (DIN導軌安裝狀態、上下方向3次)
包裝落下試驗	: 落下高60cm(根據1角3稜6面的自由落體法)

■ 其它

存儲器備份	: 非揮發性存儲器(EEPROM)
EEPROM寫入次數	: 10萬次以下
絕緣電阻	: DC500V 20MΩ以上(電源端子①②及電源端子與隔離的I/O端子間)
耐電壓	: AC500V、1min (電源端子①②及電源端子與隔離的I/O端子間)
消耗功率	: 4W以下(動作條件下)
電源投入時的動作	: 重置時間約10s(進行通常動作為止的時間、基準條件下)
電源投入時衝擊電流	: 20A以下(動作條件下)
外殼材質、顏色	: 變性PPO樹脂、黑
質量	: 200g以下
安裝方法	: DIN導軌安裝
端子螺絲恰當緊固扭矩	: 0.6±0.1N·m
適合規格	: CE(EN61326-1) cUL(UL61010-1)

■ 通訊規格

- 上位通訊
 - 最大連接數 : 2
(RS-485通訊與乙太通訊的段數的合計。使用RS-485通信の場合，乙太通訊的段數限制為1段)
- 乙太通訊
 - 協議 : CPL/TCP、MODBUS/TCP
- RS-485通訊
 - 協議 : 從CPL、MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU中可選擇
 - 信號級別 : RS-485基準
 - 網絡 : 多分支方式(1台主站可對應最多31台從站)
 - 通訊/同步方式 : 半雙工/非同步方式
 - 最大線路長 : 500m
 - 通訊線數 : 3線式
 - 終端電阻 : 外裝(150Ω 1/2W以上)
 - 傳送速度 : 從4800、9600、19200、38400、57600、115200bps中可選擇
 - 資料長 : 7位或8位
 - 停止位 : 1位或2位
 - 校驗位 : 偶數校驗、奇數校驗或無校驗
- 編程器通訊
 - 專用編程器 : SLP-NX-J70
SLP-NX-J70PRO
SLP-NX-J71
SLP-NX-J71PRO
 - 連接電纜 : 與專用編程器(SLP-NX-J70/SLP-NX-J70PRO)同包裝(USB編程器電纜)。

■ 通訊BOX(另售 型號：NX-CB1□□□□□□)

- 接口數 : 4
- 傳輸路形式 : • 乙太通訊接口 1、2
EEE802.3/IEEE802.3u 10BASE-T/ 100BASE-TX
(有自動連接、Auto MDI/ MDI-X功能)
- 乙太通訊接口 3、4
IEEE802.3u 100BASE-TX
(有 Full Duplex、Auto MDI/MDI-X功能。除通訊BOX間連接の場合以外，連接的機器的自動連接功能有效)
- 連接器 : RJ-45
- 電纜 : UTP 電纜 (4P) Cat 5e 以上 (直通)
(兩端 ANSI/TIA/EIA-568-B)

■ 通訊適配器(另售 型號：NX-CL1□□□□□□、NX-CR1□□□□□□)

- 接口數 : 1
- 傳輸路形式 : IEEE802.3u 100BASE-TX
(有 Full Duplex、Auto MDI/MDI-X功能。連接機器的自動連接功能有效)
- 連接器 : RJ-45
- 電纜 : UTP 電纜 (4P) Cat 5e 以上 (直通)
(兩端 ANSI/TIA/EIA-568-B)

■ 終端適配器(另售 型號：NX-TL1□□□□□□、NX-TR1□□□□□□)

作為串級連接通訊端 (底板內乙太通訊路由) 使用的適配器。

■ 連接器蓋(另售 型號 80700224-010(公連接器用)、80700225-010(母連接器用))

保護側面的連接器(公連接器、母連接器)用蓋。
從模組本體正面看，右側的是公連接器，左側的是母連接器。

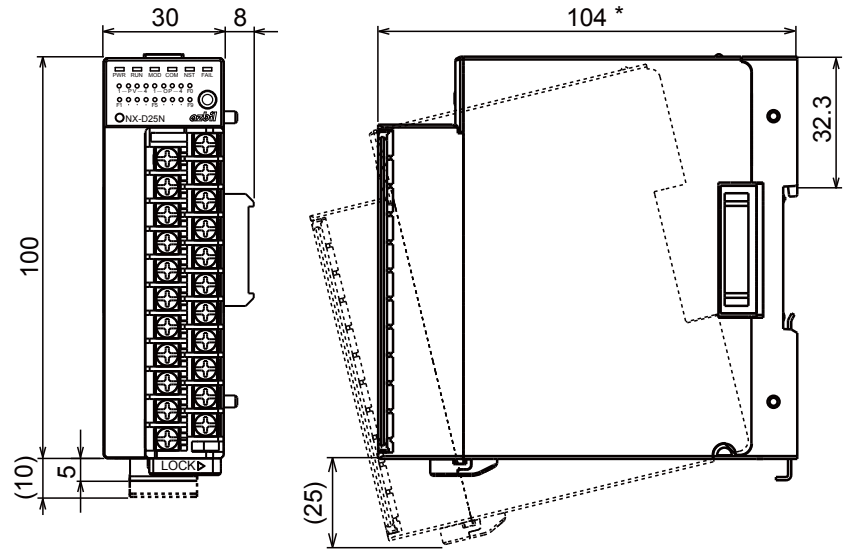
- 個數 : 10

16 - 2 外形尺寸

■ 調節器模組

下圖是 NX-D35 的尺寸，NX-D15/25 與此相同。

單位：mm

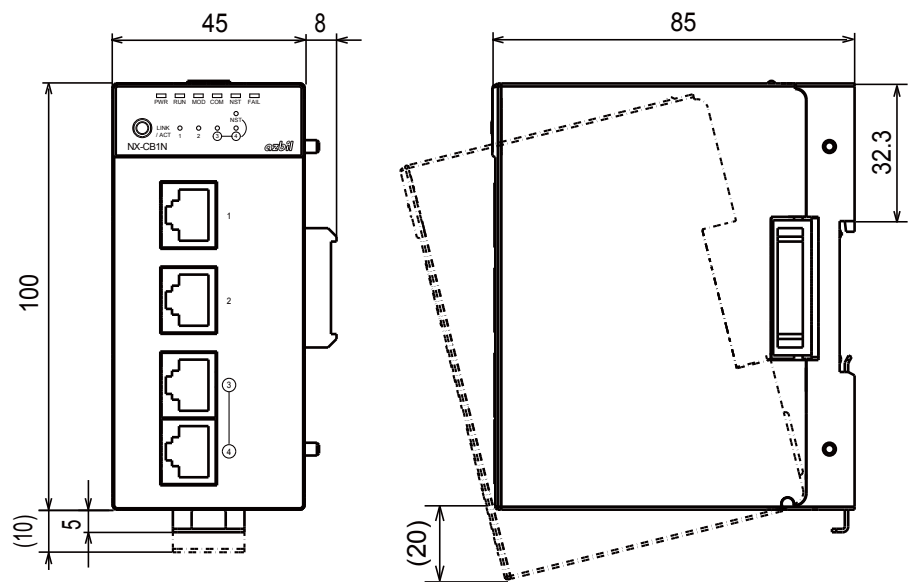


* 無螺絲端子台的場合為98

■ 通訊BOX

下圖是 NX-CB1N 的尺寸，NX-CB1R 與此相同。

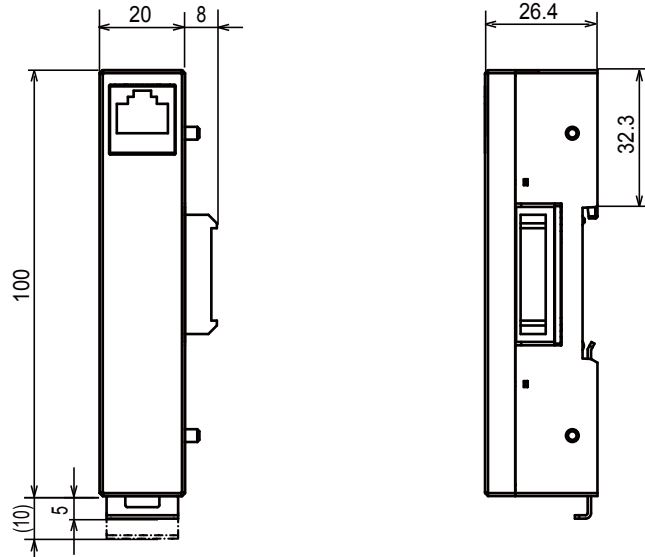
單位：mm



■ 通訊適配器

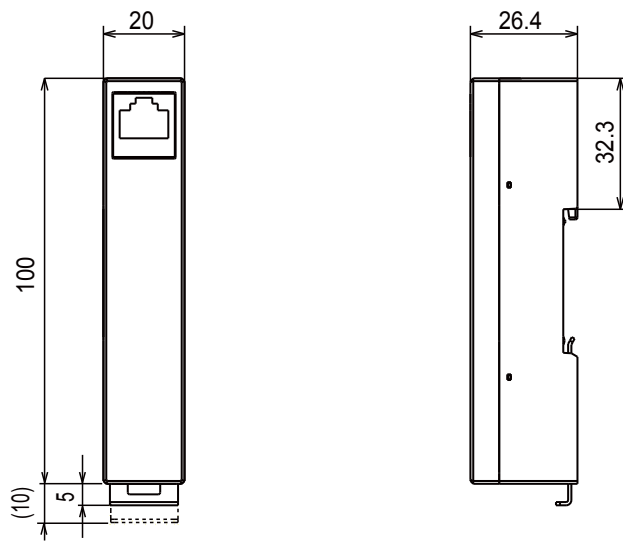
● 左連接用

單位：mm



● 右連接用

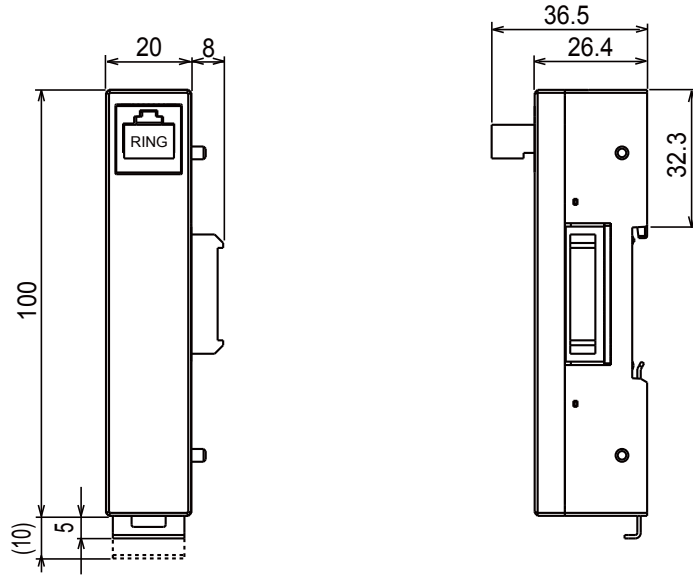
單位：mm



■ 終端適配器

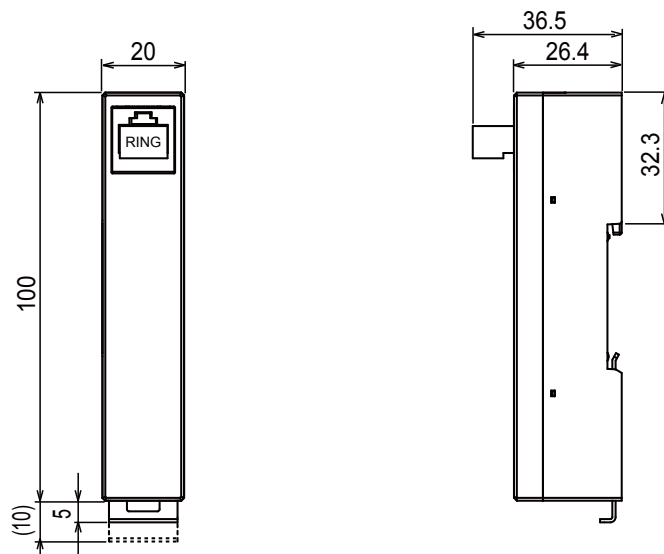
- 左連接用

單位：mm



- 右連接用

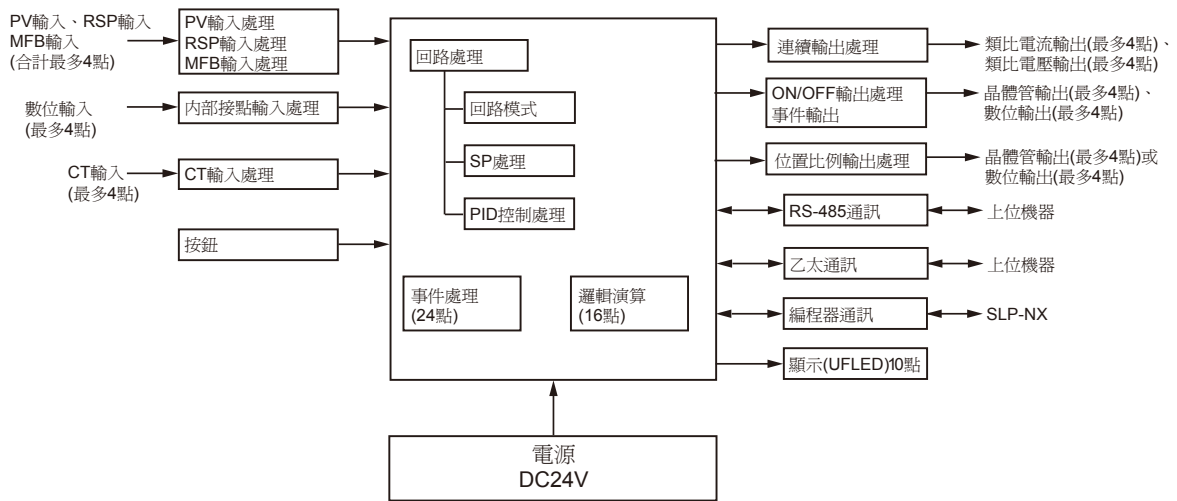
單位：mm



附 錄

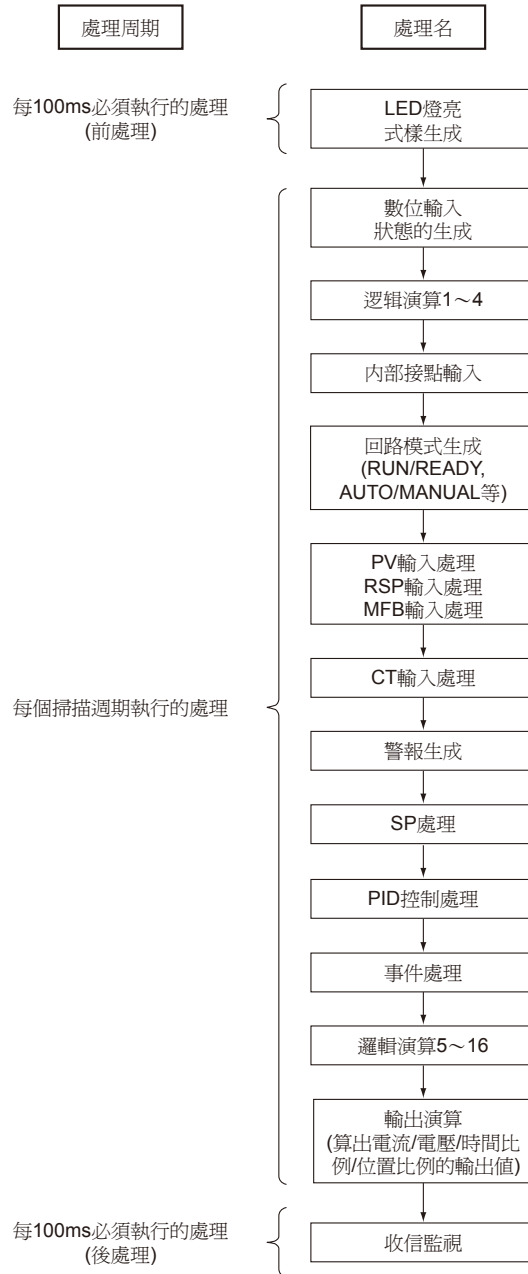
附 - 1 功能塊圖

■ 基本功能塊圖

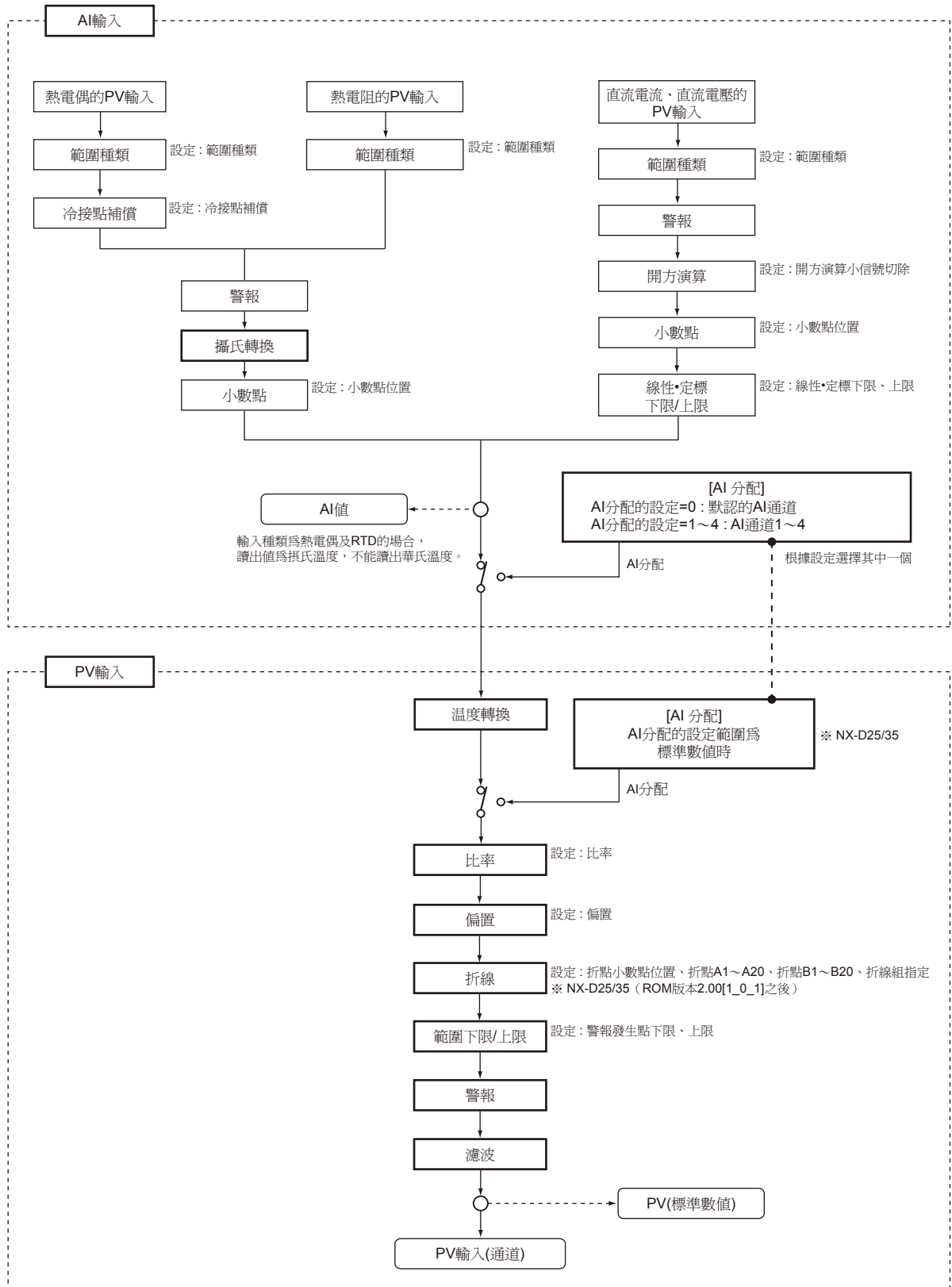


■ 處理執行順序

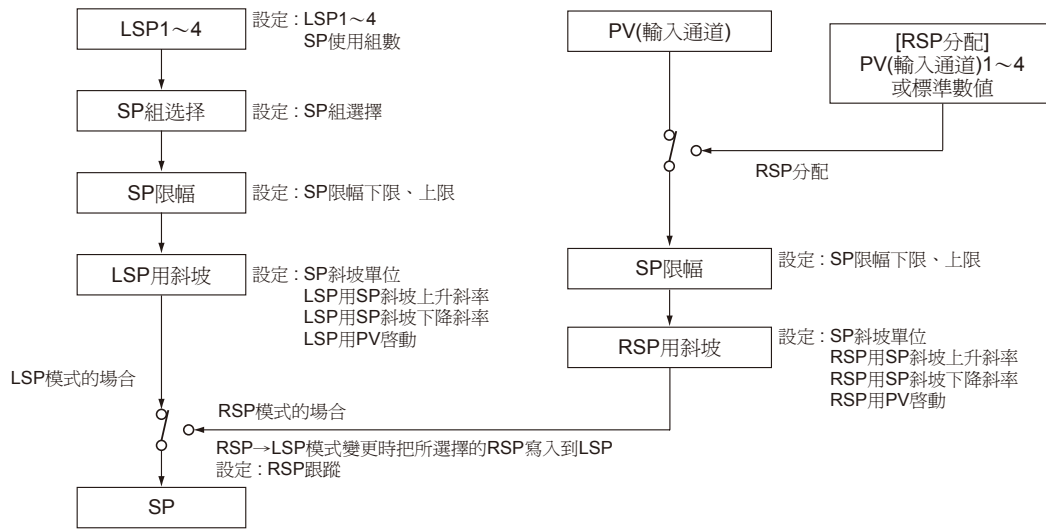
按如下順序進行處理。



■ PV輸入處理功能塊圖



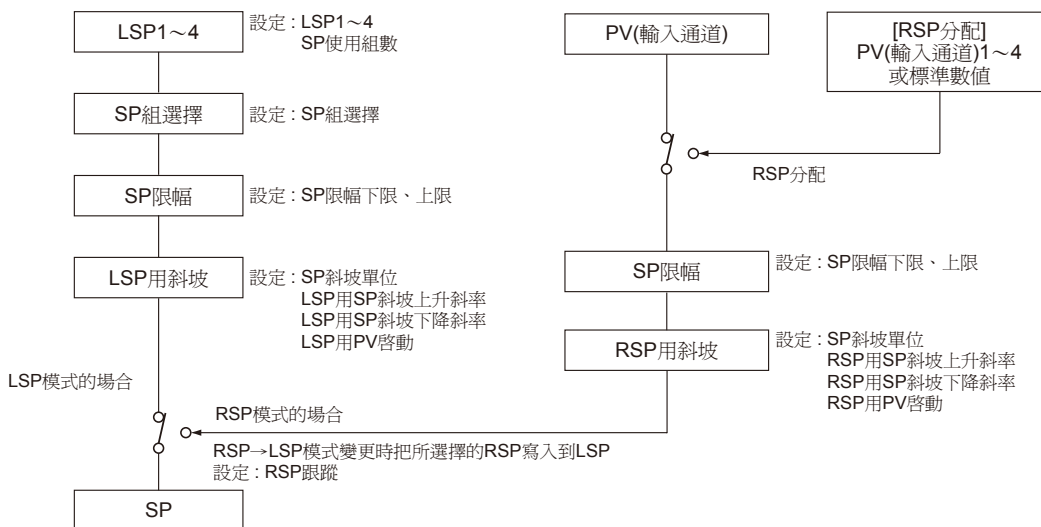
■ SP 處理功能塊圖



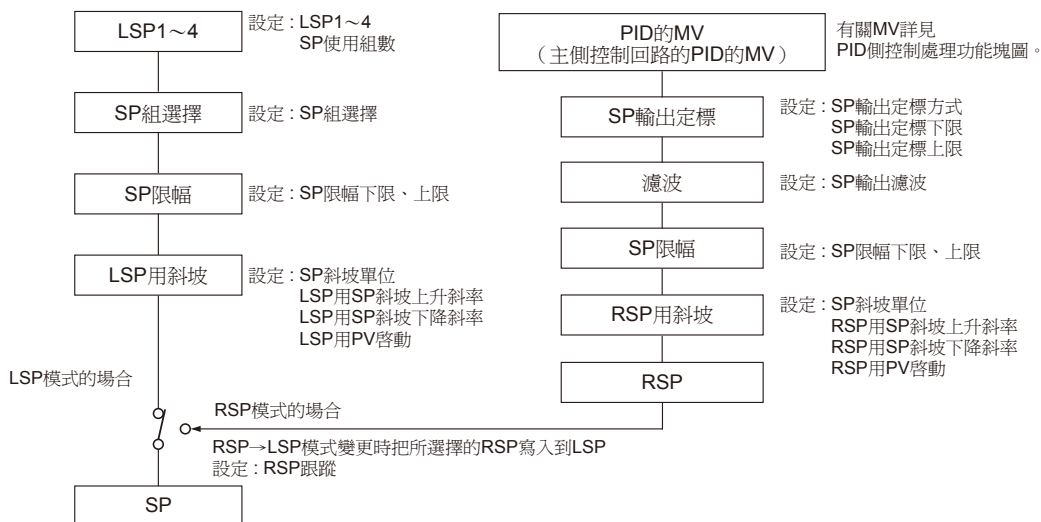
■ SP 處理功能塊圖(內部串級)

內部串級的 SP 處理。主側控制回路和輔側控制回路分別進行 SP 處理。主側控制回路使用回路 1/ 回路 3 的設定，輔側控制回路使用回路 2/ 回路 4 的設定。將主側控制回路的 MV 根據 SP 輸出定標進行轉換，用作輔側控制回路的 RSP。

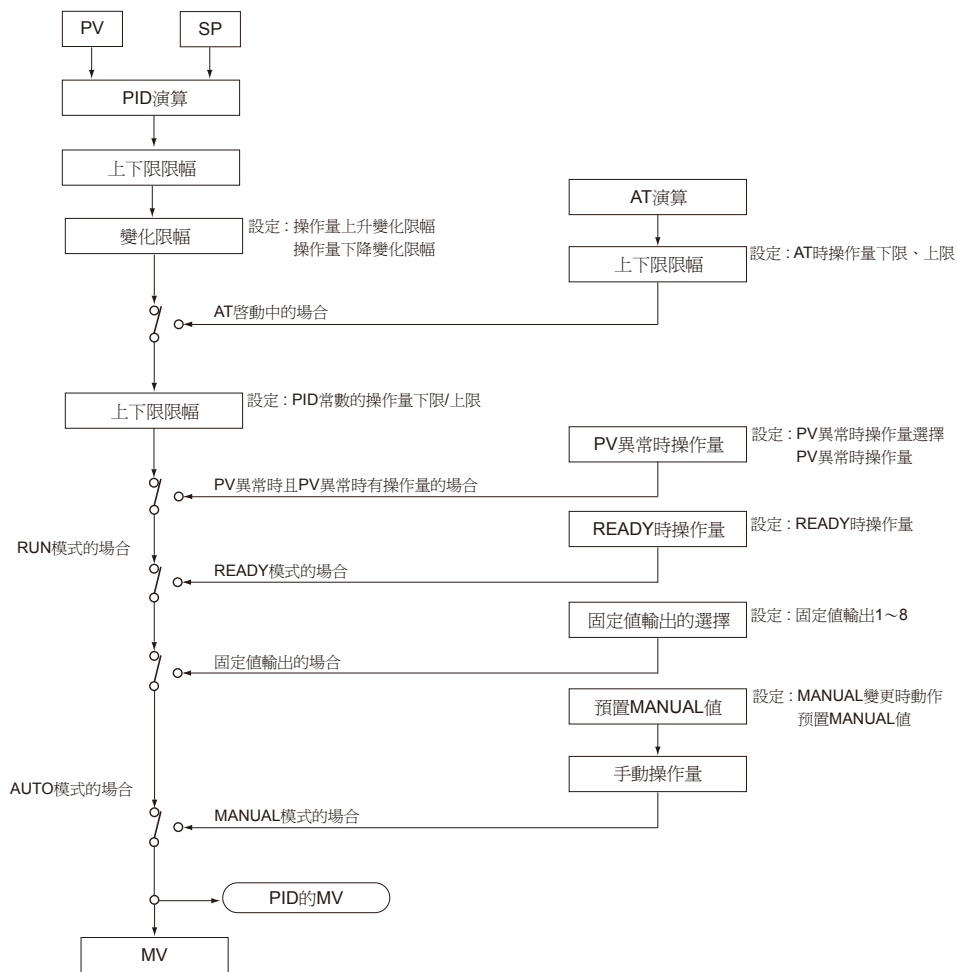
● 主側控制回路(回路 1/ 回路 3)



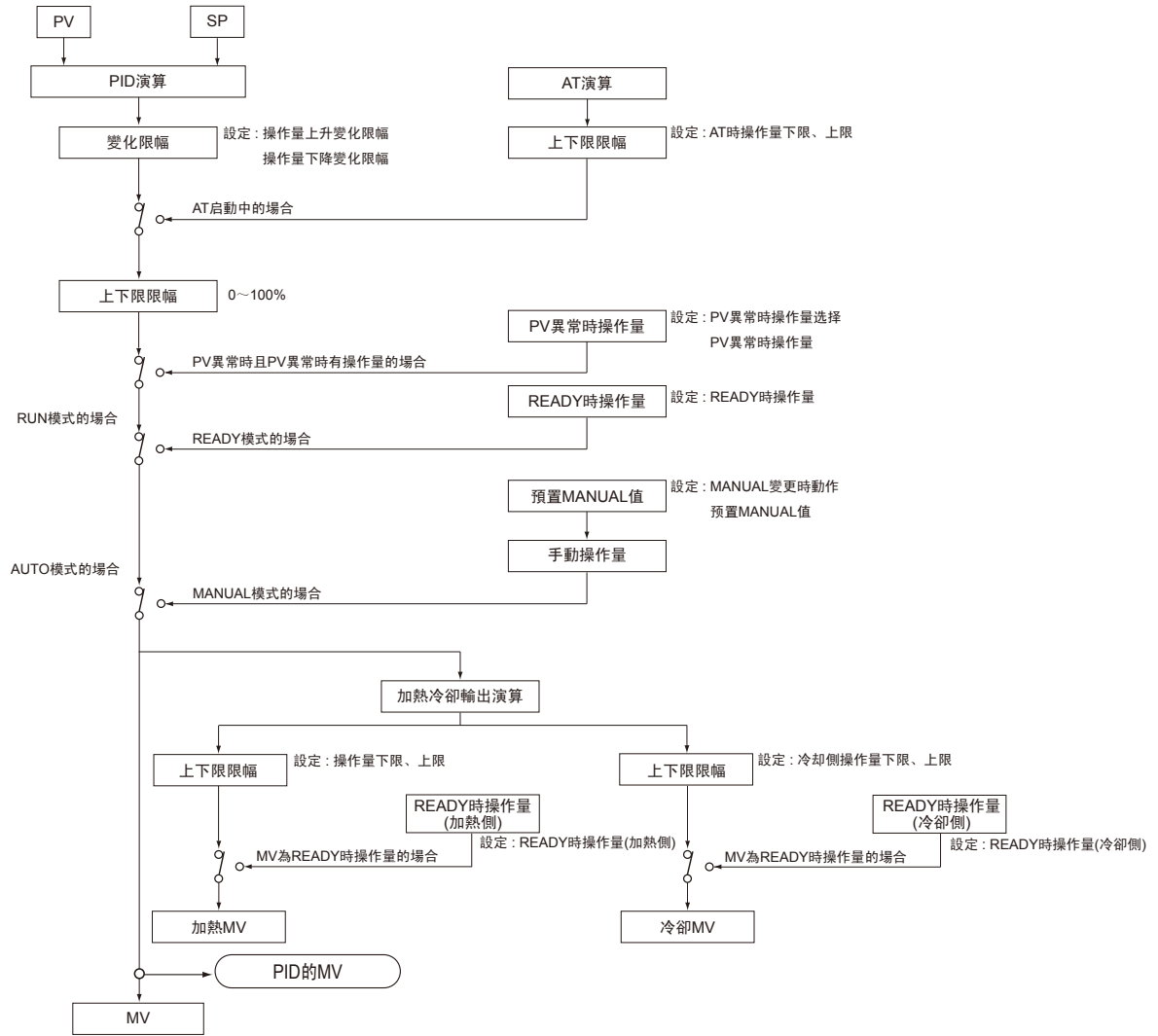
● 輔側控制回路(回路 2/ 回路 4)



■ PID 控制處理功能塊圖(正動作或逆動作的場合)

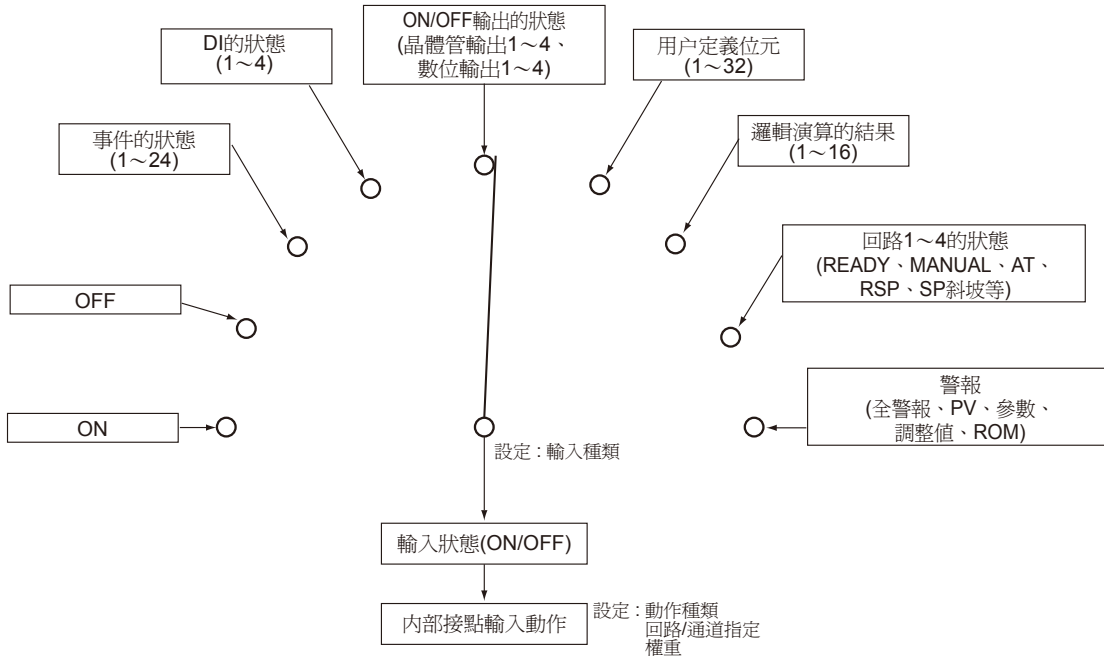


■ PID控制處理功能塊圖(加熱冷卻控制的場合)



■ 內部接點輸入處理功能塊圖

有 16 組的內部接點輸入處理，全部相同，按組進行設定。



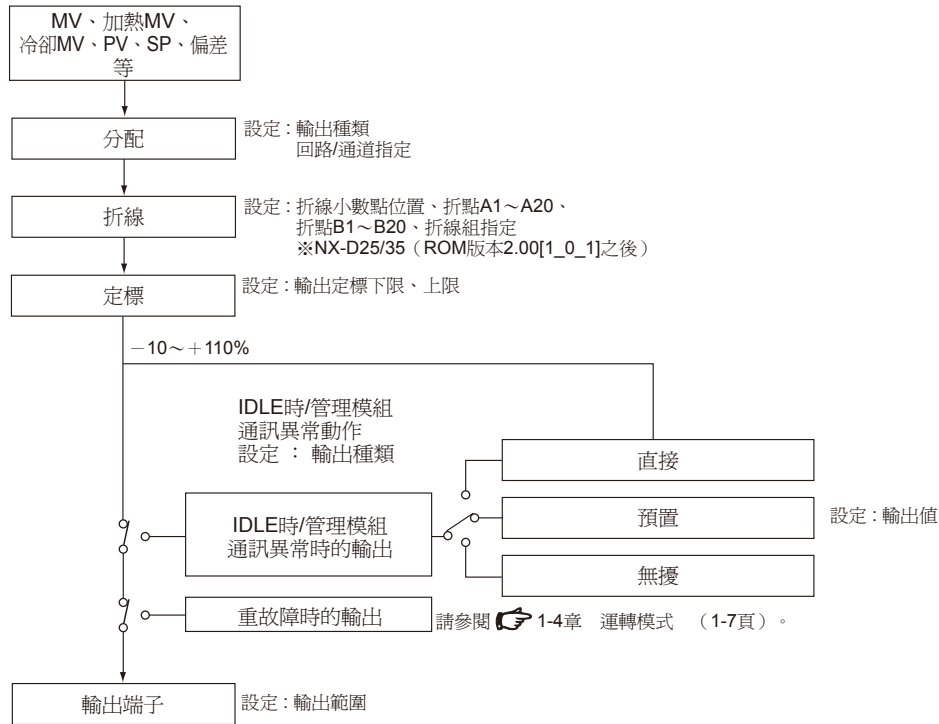
■ 事件處理功能塊圖

有 24 組的事件處理，全部相同，按組進行設定。



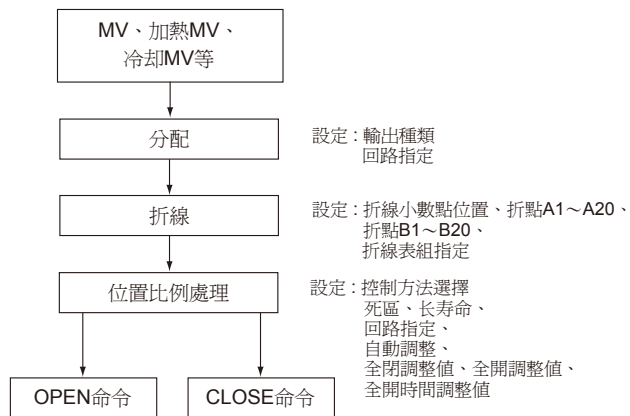
■ 連續輸出處理功能塊圖

類比電流輸出、類比電壓輸出的處理。



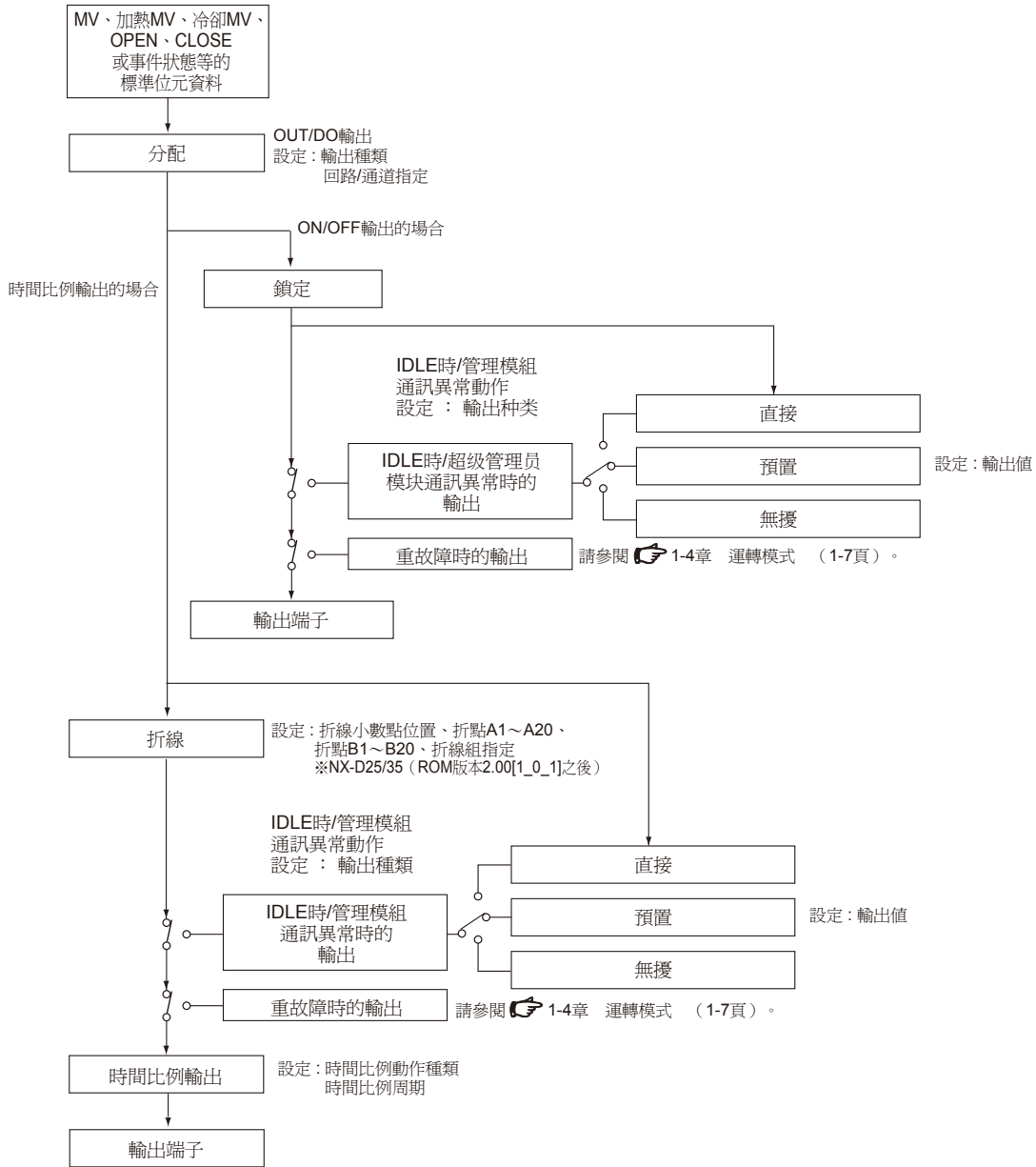
■ 位置比例輸出處理功能塊圖

位置比例輸出的處理。(※ 僅 NX-D35 的位置比例可能的型號)

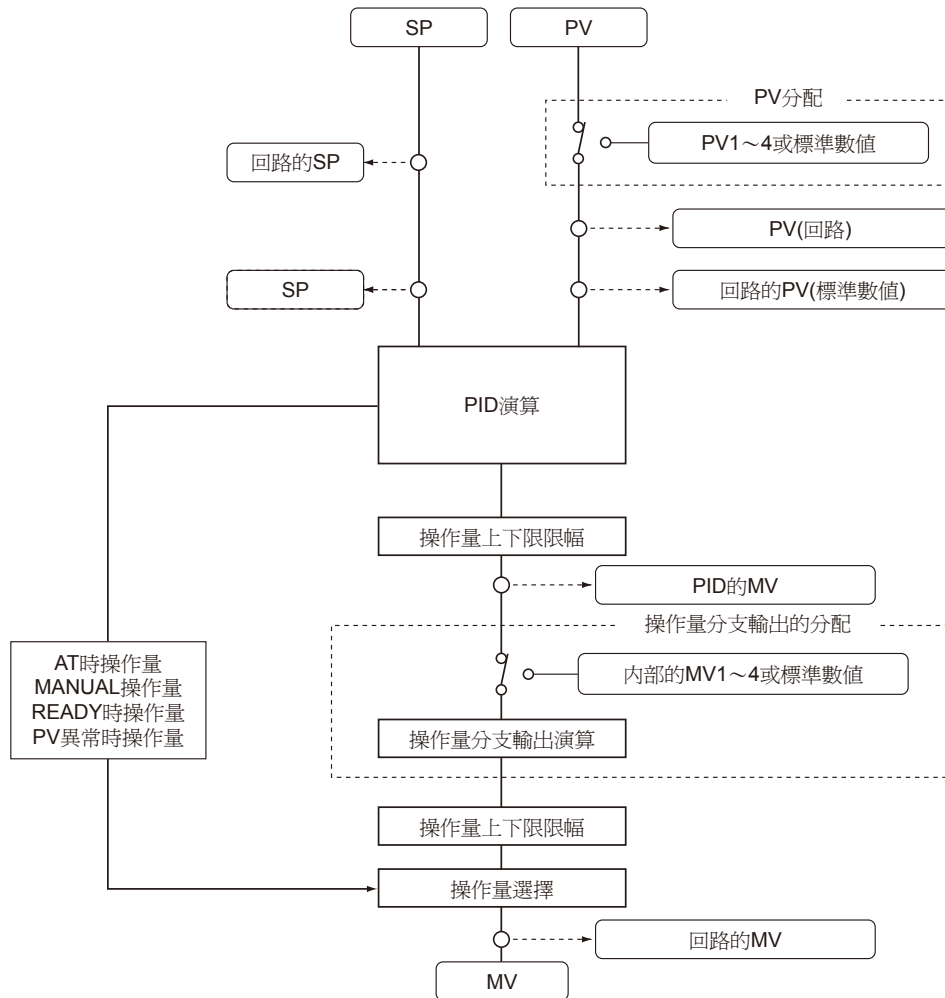


OUT/DO 輸出處理功能塊圖

晶體管輸出、數位輸出場合的處理。



■ 操作量分支輸出處理功能塊圖



📖 參考

- 關於操作量分支輸出的功能塊圖，請參考
 ➔ 7-4 操作量分支輸出 (7-4 頁)。

附 - 2 標準位元編號・標準數值編號

標準位元編號一覽

標準位元編號的範圍為 1024 ~ 2047。

表中沒有的編號已被系統預約，請勿設定在各種設定項目中。

標準位元編號	標準位元的含義	標準位元編號	標準位元的含義	標準位元編號	標準位元的含義
1024	總為 0 (OFF)	1423	用戶定義位元 16	1826	PV3 上限異常 (AL05)
1025	總為 1 (ON)	1424	用戶定義位元 17	1827	PV4 上限異常 (AL07)
1088	事件 1	1425	用戶定義位元 18	1840	PV1 下限異常 (AL02)
1089	事件 2	1426	用戶定義位元 19	1841	PV2 下限異常 (AL04)
1090	事件 3	1427	用戶定義位元 20	1842	PV3 下限異常 (AL06)
1091	事件 4	1428	用戶定義位元 21	1843	PV4 下限異常 (AL08)
1092	事件 5	1429	用戶定義位元 22	1856	CJ1 異常 (AL71)
1093	事件 6	1430	用戶定義位元 23	1857	CJ2 異常 (AL72)
1094	事件 7	1431	用戶定義位元 24	1858	CJ3 異常 (AL73)
1095	事件 8	1432	用戶定義位元 25	1859	CJ4 異常 (AL74)
1096	事件 9	1433	用戶定義位元 26	1880	MFB1 輸入異常 (AL21)
1097	事件 10	1434	用戶定義位元 27	1881	MFB2 輸入異常 (AL23)
1098	事件 11	1435	用戶定義位元 28	1884	MFB1 調整中
1099	事件 12	1436	用戶定義位元 29	1885	MFB2 調整中
1100	事件 13	1437	用戶定義位元 30	1888	MFB1 推定中
1101	事件 14	1438	用戶定義位元 31	1889	MFB2 推定中
1102	事件 15	1439	用戶定義位元 32	1896	MFB1 調整異常 (AL22)
1103	事件 16	1440	邏輯演算 1 的結果	1897	MFB2 調整異常 (AL24)
1104	事件 17	1441	邏輯演算 2 的結果	1900	MFB1 OPEN
1105	事件 18	1442	邏輯演算 3 的結果	1901	MFB2 OPEN
1106	事件 19	1443	邏輯演算 4 的結果	1904	MFB1 CLOSE
1107	事件 20	1444	邏輯演算 5 的結果	1905	MFB2 CLOSE
1108	事件 21	1445	邏輯演算 6 的結果	1920	收信監視 1
1109	事件 22	1446	邏輯演算 7 的結果	1921	收信監視 2
1110	事件 23	1447	邏輯演算 8 的結果	1922	收信監視 3
1111	事件 24	1448	邏輯演算 9 的結果	1923	收信監視 4
1120	CT1 加熱器斷線檢測	1449	邏輯演算 10 的結果	1924	收信監視 5
1121	CT2 加熱器斷線檢測	1450	邏輯演算 11 的結果	1925	收信監視 6
1122	CT3 加熱器斷線檢測	1451	邏輯演算 12 的結果	1926	收信監視 7
1123	CT4 加熱器斷線檢測	1452	邏輯演算 13 的結果	1927	收信監視 8
1124	CT1 過電流檢測	1453	邏輯演算 14 的結果	1928	收信監視 9
1125	CT2 過電流檢測	1454	邏輯演算 15 的結果	1929	收信監視 10
1126	CT3 過電流檢測	1455	邏輯演算 16 的結果	1930	收信監視 11
1127	CT4 過電流檢測	1545	RS-485 通訊狀態 (1 幀正常收信)	1931	收信監視 12
1128	CT1 短絡檢出	1568	回路 1 的 RUN/READY 狀態	1932	收信監視 13
1129	CT2 短絡檢出	1569	回路 2 的 RUN/READY 狀態	1933	收信監視 14
1130	CT3 短絡檢出	1570	回路 3 的 RUN/READY 狀態	1934	收信監視 15
1131	CT4 短絡檢出	1571	回路 4 的 RUN/READY 狀態	1935	收信監視 16
1152	DI1 的端子狀態	1584	回路 1 的 AUTO/MANUAL 狀態	1952	CT1 輸入異常 (AL25)
1153	DI2 的端子狀態	1585	回路 2 的 AUTO/MANUAL 狀態	1953	CT2 輸入異常 (AL26)
1154	DI3 的端子狀態	1586	回路 3 的 AUTO/MANUAL 狀態	1954	CT3 輸入異常 (AL27)
1155	DI4 的端子狀態	1587	回路 4 的 AUTO/MANUAL 狀態	1955	CT4 輸入異常 (AL28)
1280	OUT1 的端子狀態	1600	回路 1 的 AT 停止 / AT 起動狀態	1968	參數異常 (AL94/AL97)
1281	OUT2 的端子狀態	1601	回路 2 的 AT 停止 / AT 起動狀態	1969	調整資料異常 (AL95/AL98)
1282	OUT3 的端子狀態	1602	回路 3 的 AT 停止 / AT 起動狀態	1970	EEPROM 未初始化 (AL83)
1283	OUT4 的端子狀態	1603	回路 4 的 AT 停止 / AT 起動狀態	1972	ROM 異常 (AL99)
1284	DO1 的端子狀態	1616	回路 1 的 LSP/RSP 狀態	1974	EEPROM RW 異常 (AL86)
1285	DO2 的端子狀態	1617	回路 2 的 LSP/RSP 狀態	1979	收信監視 (1 ~ 16 的代表) (AL31)
1286	DO3 的端子狀態	1648	回路 1 的 SP 斜坡中 (上升斜率)	1980	模組間通訊送信超時 (AL32)
1287	DO4 的端子狀態	1649	回路 2 的 SP 斜坡中 (上升斜率)	1981	EEPROM 寫入中
1408	用戶定義位元 1	1650	回路 3 的 SP 斜坡中 (上升斜率)	1982	管理模組收信超時
1409	用戶定義位元 2	1651	回路 4 的 SP 斜坡中 (上升斜率)	1983	RS-485 設定異常 (AL33)
1410	用戶定義位元 3	1664	回路 1 的 SP 斜坡中 (下降斜率)	1986	底板/本體通訊設定不一致 (AL53)
1411	用戶定義位元 4	1665	回路 2 的 SP 斜坡中 (下降斜率)	1987	底板/本體型號不一致 (AL54)
1412	用戶定義位元 5	1666	回路 3 的 SP 斜坡中 (下降斜率)	1988	底板檢測異常 (AL55)
1413	用戶定義位元 6	1667	回路 4 的 SP 斜坡中 (下降斜率)		
1414	用戶定義位元 7	1792	全警報代表 (顯示的全警報的 OR)		
1415	用戶定義位元 8	1808	AD1 故障 (AL11)		
1416	用戶定義位元 9	1809	AD2 故障 (AL12)		
1417	用戶定義位元 10	1810	AD3 故障 (AL13)		
1418	用戶定義位元 11	1811	AD4 故障 (AL14)		
1419	用戶定義位元 12	1824	PV1 上限異常 (AL01)		
1420	用戶定義位元 13	1825	PV2 上限異常 (AL03)		
1421	用戶定義位元 14				
1422	用戶定義位元 15				

標準數值編號一覽

標準數值編號的範圍為 2048 ~ 3071。

表中沒有的編號已被系統預約，請勿設定在各種設定項目中。

標準數值編號	標準數值的含義	標準數值編號	標準數值的含義
2048	0.0(固定值)	2432	回路1的加熱側MV
2111	用戶定義數值1	2433	回路2的加熱側MV
2112	用戶定義數值2	2434	回路3的加熱側MV
2113	用戶定義數值3	2435	回路4的加熱側MV
2114	用戶定義數值4	2448	回路1的冷卻側MV
2115	用戶定義數值5	2449	回路2的冷卻側MV
2116	用戶定義數值6	2450	回路3的冷卻側MV
2117	用戶定義數值7	2451	回路4的冷卻側MV
2118	用戶定義數值8	2464	MFB1開度(包含推定)
2119	用戶定義數值9	2465	MFB2開度(包含推定)
2120	用戶定義數值10	2480	MFB1開度(實測值)
2121	用戶定義數值11	2481	MFB2開度(實測值)
2122	用戶定義數值12	2496	CT1輸出ON時電流
2123	用戶定義數值13	2497	CT2輸出ON時電流
2124	用戶定義數值14	2498	CT3輸出ON時電流
2125	用戶定義數值15	2499	CT4輸出ON時電流
2126	用戶定義數值16	2512	CT1輸出OFF時電流
2288	PID的MV1	2513	CT2輸出OFF時電流
2289	PID的MV2	2514	CT3輸出OFF時電流
2290	PID的MV3	2515	CT4輸出OFF時電流
2291	PID的MV4	2528	回路1的偏差(PV-SP)
2304	PV1	2529	回路2的偏差(PV-SP)
2305	PV2	2530	回路3的偏差(PV-SP)
2306	PV3	2531	回路4的偏差(PV-SP)
2307	PV4	2656	事件1 定時器剩餘時間
2312	AI1	2657	事件2 定時器剩餘時間
2313	AI2	2658	事件3 定時器剩餘時間
2314	AI3	2659	事件4 定時器剩餘時間
2315	AI4	2660	事件5 定時器剩餘時間
2320	回路1的PV	2661	事件6 定時器剩餘時間
2321	回路2的PV	2662	事件7 定時器剩餘時間
2322	回路3的PV	2663	事件8 定時器剩餘時間
2323	回路4的PV	2664	事件9 定時器剩餘時間
2328	齊納安全柵調整監視值1	2665	事件10 定時器剩餘時間
2329	齊納安全柵調整監視值2	2666	事件11 定時器剩餘時間
2330	齊納安全柵調整監視值3	2667	事件12 定時器剩餘時間
2331	齊納安全柵調整監視值4	2668	事件13 定時器剩餘時間
2336	回路1的SP(使用中)	2669	事件14 定時器剩餘時間
2337	回路2的SP(使用中)	2670	事件15 定時器剩餘時間
2338	回路3的SP(使用中)	2671	事件16 定時器剩餘時間
2339	回路4的SP(使用中)	2672	事件17 定時器剩餘時間
2352	回路1的SP(最終到達值)	2673	事件18 定時器剩餘時間
2353	回路2的SP(最終到達值)	2674	事件19 定時器剩餘時間
2354	回路3的SP(最終到達值)	2675	事件20 定時器剩餘時間
2355	回路4的SP(最終到達值)	2676	事件21 定時器剩餘時間
2384	回路1的SP輸出	2677	事件22 定時器剩餘時間
2385	回路2的SP輸出	2678	事件23 定時器剩餘時間
2386	回路3的SP輸出	2679	事件24 定時器剩餘時間
2387	回路4的SP輸出	2720	位置比例1中使用的MV
2416	回路1的MV	2721	位置比例2中使用的MV
2417	回路2的MV	2736	CT1時間比例電流
2418	回路3的MV	2737	CT2時間比例電流
2419	回路4的MV	2738	CT3時間比例電流
		2739	CT4時間比例電流

❗ 使用上的注意事項

- 除上述標準數值以外還有SV定義位(1488 ~ 1491)、SV定義數值(2176 ~ 2191)，是系統預約區域，請勿使用。

附 - 3 環形通訊的狀態（網絡狀態）

串級連接時，當使用了與環形通訊對應的本機の場合，環形通訊的狀態除通過 [NST] LED 的顯示進行確認外，也可從上位通訊進行確認。

本功能可在以下版本之後進行利用。

調節器模組（NX-D15/25/35）ROM 版本 3.00 [1_0_3]

數字輸入 / 脈沖輸入模組（NX-DX1/DX2）ROM 版本 2.00 [2_0_1]

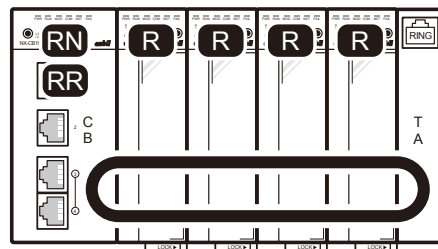
數字輸出模組（NX-DY1/2）ROM 版本 1.00 [1_0_1]

管理模組（NX-S11/12/21）ROM 版本 2.00

■ 環形通訊的狀態

● 正常狀態

表示串級連接的環形通訊處於正常動作的狀態。
環形通訊為正常狀態時，[NST] LED 燈滅。

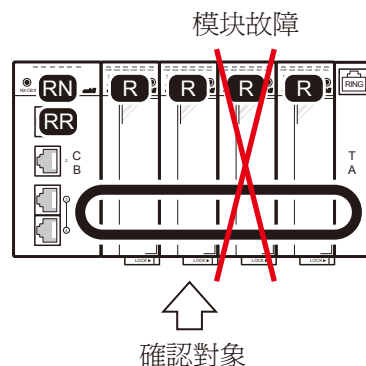


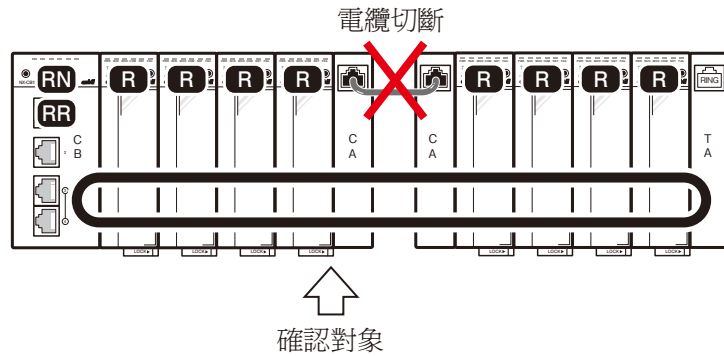
● 相鄰環形切斷

是確認對象的模組與相鄰模組不能進行環形通訊的狀態。
不能進行環形通訊的狀態下，作為代表的原因，有以下幾種。

- 模組的電源為 OFF 時
- CA 連接的電纜被切斷時
- CB 或 TA 不存在時
- 連接了非環形通訊型號的模組時
- 實際存在硬件故障時

類似這樣的相鄰環形被切斷時，[NST] LED 將低速閃爍。



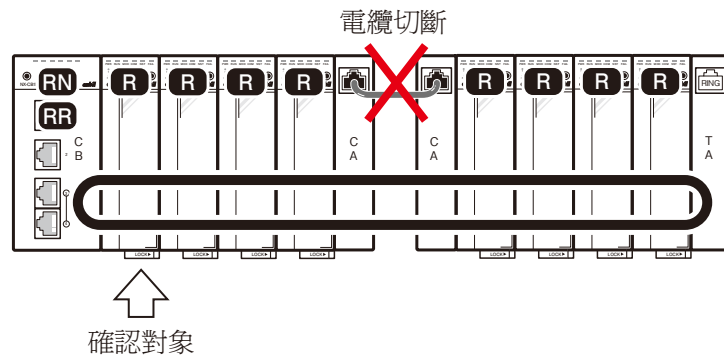
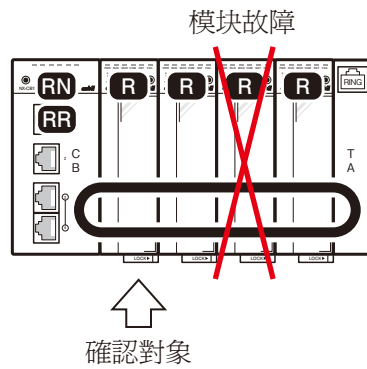


! 使用上的注意事項

- 發生上圖的電纜斷線時，對右側串中的模組將不能進行上位通訊等。

● 非相鄰環形切斷

是確認對象的模組與相鄰模組不能進行環形通訊的狀態。
發生類似這樣的非相鄰環形被切斷時，[NST] LED 將高速閃爍。



! 使用上的注意事項

- 發生上圖的電纜斷線時，對右側串中的模組將不能進行上位通訊等。

■ 通過環形通訊狀態的通訊進行確認方法

環形通訊的狀態除通過本機前面的 [NST] LED 進行確認外，也可從上位通訊或 SLP-NX 的綜合監視進行確認。

● 上位通訊的資料

通過讀出標準位，可參照相鄰環形切斷及非相鄰環形切斷的狀態。
作為對象的標準位如下所示。

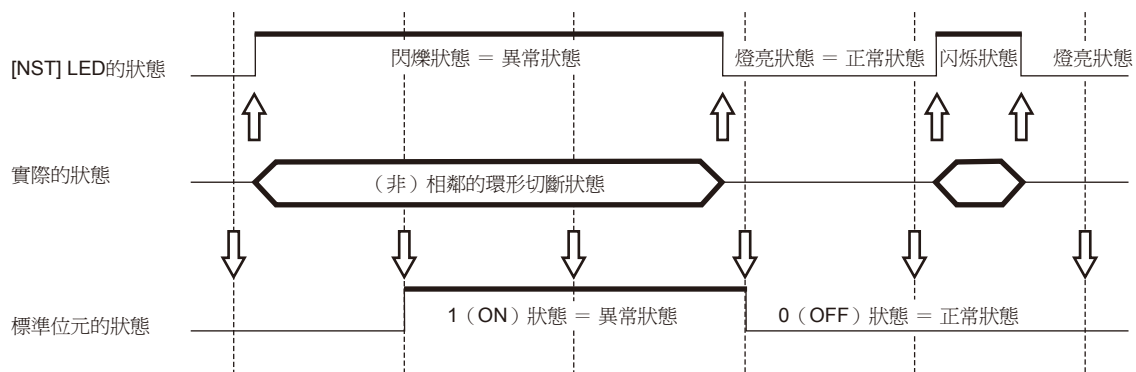
文件夾名	庫名	項目名	含 義
標準位	標準位 (1920-2047)	相鄰環形切斷(AL38)	0：正常 1：發生相鄰環形切斷
		非相鄰環形切斷	0：正常 1：發生非相鄰環形切斷

● [NST] LED 與上位通訊的差異

可由上位通訊讀出的環形通訊狀態與 [NST] LED 的從實際狀態反映的時間會不同。

[NST] LED 反映實際的狀態。

可由上位通訊讀出的標準位按約 2 秒的間隔反映實際的狀態。



❗ 使用上的注意事項

- 從上位通訊讀出的環形通訊的狀態有不能反映小於 2 秒的實際的異常狀態的情況。

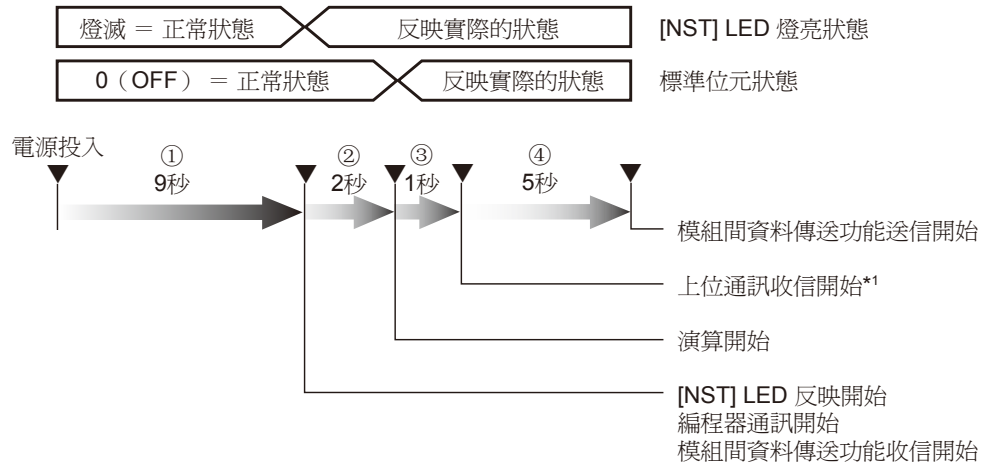
■ 環形通訊狀態的電源投入時反映時間

環形通訊狀態的電源投入時的動作因模組的種類而異。

! 使用上的注意事項

- 本功能中不對應通訊BOX。

● 調節器模組(NX-D15/25/35)

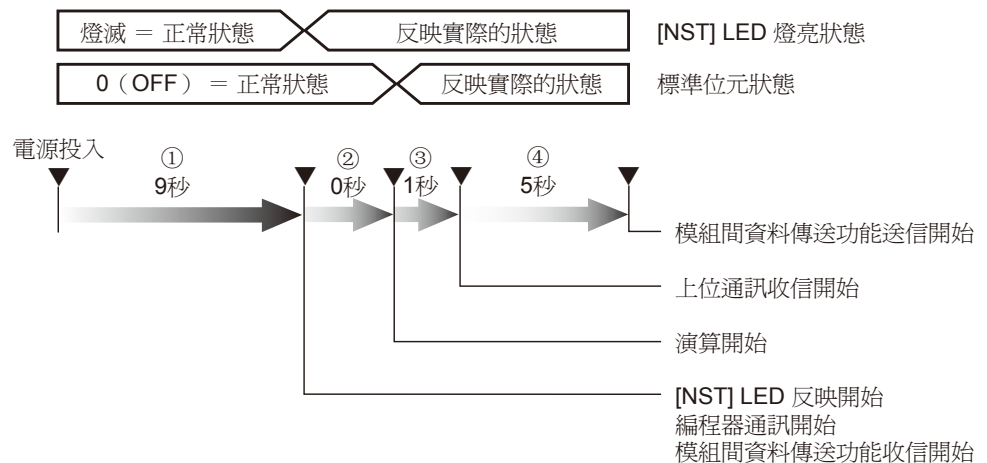


- ① 啟動中 : 9秒 (固定)
- ② 電源投入後啟動延遲 : 2秒 (初始值) 可變更
- ③ 上位通訊收信開始等待時間 : 1秒 (固定)
- ④ 模組間資料傳送功能送信開始等待時間 : 5秒 (固定) *2

*1 ROM版本1.00 [1_0_0]是在「① 啟動中」之後，上位通訊開始

*2 ROM版本1.00 [1_0_0]以及2.00 [1_0_1]是在「② 電源投入後啟動延遲」之後5秒 (固定)

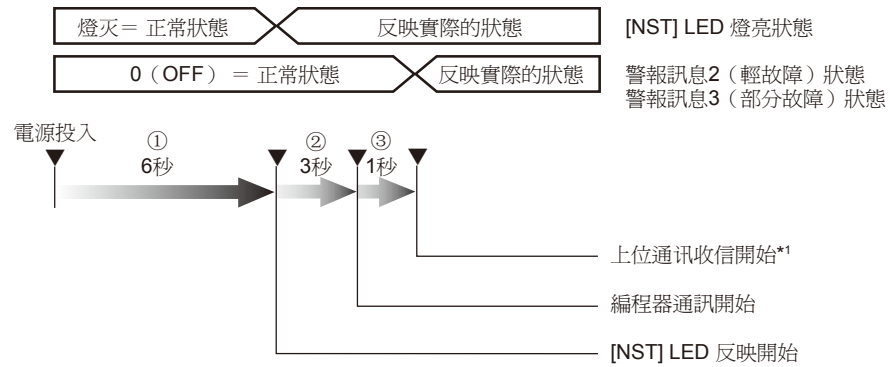
● 數字輸入/脈沖輸入/數字輸出模組(NX-DX1/DX2、NX-DY1/DY2)



- ① 啟動中 : 9秒 (固定)
- ② 電源投入時啟動延遲 : 0秒 (初始值) 可變更
- ③ 上位通訊收信開始等待時間 : 1秒 (固定)
- ④ 模組間資料傳送功能送信開始等待時間 : 5秒 (固定) *1

*1 NX-DX1/DX2的ROM版本1.00 [2_0_0]是「②電源投入時啟動延遲」之後5秒

● 管理模組(NX-S11/12/21)



- ① 啟動中 : 6秒 (固定)
- ② 重新啟動時間 : 3秒 (固定)
- ③ 上位通訊收信開始等待時間 : 1秒 (可變)

*1 機種運轉模式為RUN時，為了建立與SV管理下的IO模組的通訊，根據環境有可能用大約30~60秒的時間。

附 - 4 小數點訊息 PID_PV

小數點訊息中的 PID_PV 除回路 PV/SP 小數點位置的設定外，根據 AI 分配和 PV 分配的設定內容按以下進行動作。


■ 通常(PV分配、AI分配都為初始值的場合)的PID_PV(小數點以下的位數)

	設定		PID_PV的小數點位置
	PV分配	AI分配	
回路1	0	0	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*中較小一方的位數
回路2	0	0	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*中較小一方的位數
回路3	0	0	回路3「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*中較小一方的位數
回路4	0	0	回路4「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*中較小一方的位數

*每個範圍種類的小數點以下最大位數，請參閱  4-2 設定PV輸入 (4-3頁)。

■ 僅PV分配使用時的PID_PV(小數點以下的位數)


	設定		PID_PV的小數點位置
	PV分配	AI分配	
回路1	1	0	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV1*2「範圍種類」*1中較小一方的位數
	2		回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV2*2「範圍種類」*1中較小一方的位數
	3		回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV3*2「範圍種類」*1中較小一方的位數
	4		回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV4*2「範圍種類」*1中較小一方的位數
回路2	1	0	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV1*3「範圍種類」*1中較小一方的位數
	2		回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV2*3「範圍種類」*1中較小一方的位數
	3		回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV3*3「範圍種類」*1中較小一方的位數
	4		回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV4*3「範圍種類」*1中較小一方的位數
回路3	1	0	回路3「回路PV/SP小數點位置」和PV1*4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	2		回路3「回路PV/SP小數點位置」和PV2*4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	3		回路3「回路PV/SP小數點位置」和PV3*4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	4		回路3「回路PV/SP小數點位置」和PV4*4「範圍種類」*1中較小一方的位數
回路4	1	0	回路4「回路PV/SP小數點位置」和PV1*5「範圍種類」*1中較小一方的位數
	2		回路4「回路PV/SP小數點位置」和PV2*5「範圍種類」*1中較小一方的位數
	3		回路4「回路PV/SP小數點位置」和PV3*5「範圍種類」*1中較小一方的位數
	4		回路4「回路PV/SP小數點位置」和PV4*5「範圍種類」*1中較小一方的位數
回路1	標準數值	0	回路1「回路PV/SP小數點位置」
回路2	標準數值	0	回路2「回路PV/SP小數點位置」
回路3	標準數值	0	回路3「回路PV/SP小數點位置」
回路4	標準數值	0	回路4「回路PV/SP小數點位置」

*1 每個範圍種類的小數點以下最大位數，請參閱  4-2 設定PV輸入 (4-3頁)。
ROM版本2.01之前變更為以下內容。

- *2 變更為「PV1的設定」。
- *3 變更為「PV2的設定」。
- *4 變更為「PV3的設定」。
- *5 變更為「PV4的設定」。

■ 僅AI分配使用時的PID_PV(小數點以下的位數)

	設定		PID_PV的小數點位置
	PV分配	AI分配	
回路1	0	1	回路1「回路 PV/SP 小數點位置」和PV1*2「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		2	回路1「回路 PV/SP 小數點位置」和PV2*2「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		3	回路1「回路 PV/SP 小數點位置」和PV3*2「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		4	回路1「回路 PV/SP 小數點位置」和PV4*2「範圍種類」*1 中較小一方的位數
回路2	0	1	回路2「回路 PV/SP 小數點位置」和PV1*3「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		2	回路2「回路 PV/SP 小數點位置」和PV2*3「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		3	回路2「回路 PV/SP 小數點位置」和PV3*3「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		4	回路2「回路 PV/SP 小數點位置」和PV4*3「範圍種類」*1 中較小一方的位數
回路3	0	1	回路3「回路 PV/SP 小數點位置」和PV1*4「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		2	回路3「回路 PV/SP 小數點位置」和PV2*4「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		3	回路3「回路 PV/SP 小數點位置」和PV3*4「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		4	回路3「回路 PV/SP 小數點位置」和PV4*4「範圍種類」*1 中較小一方的位數
回路4	0	1	回路4「回路 PV/SP 小數點位置」和PV1*5「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		2	回路4「回路 PV/SP 小數點位置」和PV2*5「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		3	回路4「回路 PV/SP 小數點位置」和PV3*5「範圍種類」*1 中較小一方的位數
		4	回路4「回路 PV/SP 小數點位置」和PV4*5「範圍種類」*1 中較小一方的位數
回路1	0	標準數值	回路1「回路 PV/SP 小數點位置」
回路2	0	標準數值	回路2「回路 PV/SP 小數點位置」
回路3	0	標準數值	回路3「回路 PV/SP 小數點位置」
回路4	0	標準數值	回路4「回路 PV/SP 小數點位置」

*1 每個範圍種類的小數點以下最大位數，請參閱  4-2 設定PV輸入 (4-3頁)。
ROM版本2.01之前變更爲以下內容。

*2 變更爲「PV1的設定」。


*3 變更爲「PV2的設定」。

*4 變更爲「PV3的設定」。

*5 變更爲「PV4的設定」。



■ PV分配、AI分配都使用時的PID_PV(小數點以下的位數)

	設定		PID_PV的小數點位置
	PV分配	AI分配	
回路1	1	1	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	2	1	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	3	1	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	4	1	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路1「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
回路2	1	1	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	2	1	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	3	1	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
	4	1	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV1「範圍種類」*1中較小一方的位數
		2	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV2「範圍種類」*1中較小一方的位數
		3	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV3「範圍種類」*1中較小一方的位數
		4	回路2「回路PV/SP小數點位置」和PV4「範圍種類」*1中較小一方的位數
回路3	同樣反復	同樣反復	同樣反復
回路4	同樣反復	同樣反復	同樣反復
回路1	標準數值	標準數值	回路1「回路PV/SP小數點位置」
回路2	標準數值	標準數值	回路2「回路PV/SP小數點位置」
回路3	標準數值	標準數值	回路3「回路PV/SP小數點位置」
回路4	標準數值	標準數值	回路4「回路PV/SP小數點位置」

*1 每個範圍種類的小數點以下最大位數，請參閱  4-2 設定PV輸入（4-3頁）。
ROM版本2.01之前變更爲以下內容。

附 - 5 ROM 版本履歷









對 ROM 版本的追加功能及規格變更的內容進行說明

詳細內容請參閱下述使用說明書的解說和  第 12 章 通訊資料一覽、13 章 參數設定一覽 的各項目名。關於 ROM 版本對應的模組版本的標記請參閱  本使用說明書的標記 (i 頁)。

■ ROM 版本 1.00 [1_0_0] (對應開始時間 : 2010 年 3 月)

■ ROM 版本 2.00 [1_0_1] (對應開始時間 : 2010 年 8 月)

● 追加的功能


內 容	參照的使用說明書	設定內容變更追加的項目名
對應管理模組連接 (NX-D25)	 使用說明書 CP-SP-1324	—
追加 PID-B 演算功能 (NX-D25)	 7-1 控制算法	控制算法
追加區域 PID 功能 (NX-D25)	 7-9 區域 PID	追加了左邊章節中記載的所有設定項目
追加折線近似功能 (NX-D25)	 7-7 折線近似功能	追加了左邊章節中記載的所有設定項目
AI 輸入、PV 輸入、RSP 輸入、OUT/DO 輸出、操作量分支輸出對應模組間資料傳送功能 (NX-D25)	 7-16 模組間資料傳送功能	追加模組間資料傳送可能的種類 (可在 SLP-NX 的設定畫面內選擇)
通過監視 OUT 端子、DO 端子中設定的數值資料 (AO 百分比值)，可參照。	 第 12 章 通訊資料一覽	AO 百分比資料
追加 AL33、AL84	 第 14 章 故障時的對應	—
追加周期設定 (從編程器進行參數設定)	 7-16 模組間資料傳送功能	掃描周期
追加機器運轉模式	 1-4 運轉模式	—

● 規格變更

內 容	參照的使用說明書	設定內容變更追加的項目名
輕故障時 LED 動作燈 FAIL 變更為低速閃爍	 5-1 運轉顯示	LED 名稱 = FAIL
變更收信監視功能的參數地址 (H)、地址 (L) 的上位通信地址	 第 12 章 通訊資料一覽	功能 / 收信監視
變更為可對應內部接點輸入功能的 [9 : AI 組指定] (NX-D15)	 6-2 使用內部接點輸入 (數字輸入)	動作種類
變更為可對應輸入分配功能的 [AI 分配] (NX-D15)	 7-19 輸入分配功能	AI 分配
發生重故障及 AL88 (底板 EEPROM 異常) 時機器運轉模式變更為 IDLE 模式	 16-1 規格 ■ 各種條件下的通訊動作	—
機器預熱中編程器通訊以外的通訊無應答的變更	 16-1 規格 ■ 各種條件下的通訊動作	—
熱電阻的 A、B 線短路或 A、C 線短路時的 PV 值為下標 (- 10%FS 或 0%FS 處發生 PV 下限異常) 或上標 (110%FS 處發生 PV 上限異常) 變更為只有下標 (- 10%FS 或 0%FS 處發生 PV 下限異常)	 16-1 規格 ■ PV 輸入異常時動作	—
收信監視與送信超時發生後不鎖定	 7-17 收信監視和通訊超時	—



■ ROM 版本 2.01〔1_0_1〕(對應開始時間：2010 年 11 月)

● 規格變更

內 容	參照的使用說明書	設定內容變更追加的項目名
把啓動時的模組間資料傳送功能送信開始等待時間 5 秒(固定)變更爲電源投入時啓動延時後→上位通訊收信開始等待時間後	 7-13 電源投入時啓動延時	—

■ ROM 版本 2.02〔1_0_2〕(對應開始時間：2011 年 4 月)

● 規格變更

內 容	參照的使用說明書	設定內容變更追加的項目名
開方演算時當輸入 100% 以上的場合，開方演算也執行	 4-3 範圍相關的設定 ■ 設定開方演算	—
IDLE 中不執行 PID 的初始化(ROM 版本 2.01〔1_0_1〕之前執行 PID 的初始化)	 7-13 電源投入時啓動延時	—

■ ROM 版本 3.00[1_0_3](對應開始時間：2011 年 12 月)

● 追加的功能

內 容	參照的使用說明書	設定內容變更追加的項目名
追加了 NX-D35(掃描周期 100ms、精度 ±0.1%FS)的型號	—	—
追加位置比例控制功能(NX-D35)	☞ 4-8 設定位置比例輸出	追加了左邊章節中記載的所有設定項目
追加固定值輸出功能(NX-D25、NX-D35)	☞ 7-24 固定值輸出	追加了左邊章節中記載的所有設定項目
追加內部串級控制功能(NX-D25、NX-D35)	☞ 7-22 內部串級控制功能	追加了左邊章節中記載的所有設定項目
追加 CT 通常電流測量周期的功能	☞ 6-7 CT(電流互感器)輸入 ■ 通常電流測量周期	—
對應加熱冷卻動作的 4 回路	☞ 5-12 加熱冷卻控制 ☞ 4-1 回路構成的設定 ☞ 4-7 設定輸出(連續輸出・時間比例輸出)	回路 3、4 的冷卻側的比例帶、冷卻側的積分時間、冷卻側的微分時間 回路種類 輸出種類
追加 IDLE 時/管理模組通訊異常時的輸出功能	☞ 7-23 IDLE 時/管理模組通訊異常時動作	追加了所有設定項目
追加熱電阻輸入的齊納安全柵調整	☞ 7-25 齊納安全柵調整和接線電阻的補償	追加了所有設定項目
事件的動作種類中追加 MFB 開度 % 上下限(僅 NX-D35 具有的功能)、通道間偏差(PV-標準)	☞ 6-1 使用事件	動作種類
追加回路構成的種類	☞ 4-1 回路構成的設定	回路種類
追加 CPL/TCP	☞ 第 10 章 CPL/TCP 通訊功能	—
追加報警種類(AL21、AL22、AL23、AL24、AL34、AL38、AL53、AL54、AL55)	☞ 第 14 章 故障時的對應	—
地址和標準數值(標準數值 2288 ~ 2291、地址 18928 ~ 18931)中追加了 PID 的 MV1 ~ 4	☞ 附-2 標準數值編號、 ☞ 12-14 通訊地址	—

● 規格變更

內 容	參照的使用說明書	設定內容變更追加的項目名
變更用戶定義數值的設定範圍		用戶定義數值 1 ~ 16

■ ROM 版本 3.01[1_0_3](對應開始時間：2012 年 6 月)

● 追加的功能

內 容	參照的使用說明書	設定內容變更追加的項目名
NX-D35 追加了絕緣類比輸出的型號	☞ 1-2 型號構成 ☞ 3-5 端子部接線圖	—

附 - 6 詞匯・用語及略語的說明

本說明書的正文、表、圖中使用了略語。主要的略語如下。

AT	: Auto Tuning(自整定)。自動調整PID的最佳參數。
DI	: 數字輸入
DO	: 數字輸出(繼電器、電壓脈沖的控制輸出、事件輸出)
OL	: Output Low(低輸出)。設定輸出下限、輸出的最小限度的值。
OH	: Output High(高輸出)。設定輸出上限、輸出的最大限度的值。
PID	: P(Proportioning)。比例動作 I(Integral)。積分動作或複位動作 D(Derivative)。微分動作或比率動作
PV	: Process Variable(過程值)。熱電偶、熱電阻、線性輸入等的測量值。
SP	: Set Point(設定點)設定值。例如控制溫度等時的設定點。
LSP	: Local Set Point(本地設定點)，存儲在調節器中的設定值。
RSP	: Remote Set Point(遠端設定點)，根據來自外部的類比信號給予的設定值。
MV	: Manipulated Variable(操作變量)操作量，是執行控制的儀表的輸出，表示PID的演算結果。
設定	: 是指參照含有控制動作等動作條件的裝置的使用方法進行的設定。
回差	: 是指事件動作的動作間隙，事件從OFF變為ON的動作值與從ON變為OFF的動作值之差。 本文圖中用" \leftarrow HYS \rightarrow "表示。
EV	: Event(事件)，EV表示事件功能的設定值。事件功能是根據控制狀態輸出ON/OFF信號的功能。如EV1、EV2所示，在EV的後面附加數字，表示事件功能，數字對應的是事件編號。
ch	: Channel(通道)。ch表示通道數(例：4ch)或通道編號(例：ch2)。
U	: Unit的略語，是設定的最小單位。設定值的小數點以下位數位0時，1U=1；為1時，1U=0.1；為2時，1U=0.01；為3時，1U=0.001；為4時，1U=0.0001。
加熱冷卻輸出	: 1台調節器內，控制加熱輸出與冷卻輸出相互關聯的輸出。
AUTO	: 把PID的演算結果作為操作量的自動運轉狀態。
MANUAL	: 把操作者的手動操作所設定的值作為操作量的手動運轉狀態。
READY	: 控制演算處於停止的待機狀態。
RUN	: 執行控制演算的狀態。

-MEMO-

產品訂購注意事項

感謝您平素對本公司產品的喜愛。

參考綜合產品目錄訂購本公司產品（系統機器、現場儀表、控制閥、控制設備）時，當報價表、合同、產品目錄、規格書、使用說明書等沒有提及特別說明事項時，本公司將依照如下內容處理。請務必在確認以下內容後進行訂貨。

1. 保修期與保修範圍

1.1 保修期

公司產品的保修期為購買後或者產品交付到指定地點後 1 年的期限。

但是，有償修理產品的保修期為交付到指定地點後 3 個月的期限（保修期內，保修對象是有償修理的部分，沒有修理的其他部分不作為保修對象。）

1.2 保修範圍

在上述保修期內因本公司的責任引起所購產品故障的情況下，由本公司負責免費對故障產品進行維修或更換，客戶可以在購買處進行更換或要求修理。

但故障是由以下原因引起時，則不屬於保修對象範圍。

1. 由於客戶處理或使用不當造成的故障。（不遵守產品目錄、規格書、使用說明書等中記載的使用條件、環境、注意事項等）
2. 非本公司產品原因造成的故障。
3. 非本公司或本公司委托人員進行的改裝或修理造成的故障。
4. 因在本產品使用目的以外使用而造成的故障。
5. 限於產品交付當時的科學水平無法預測的故障。
6. 由於天災、災害、第三方的行為等造成的不屬於本公司責任範圍的故障。

另外，此處提及的保修僅指對本公司產品本身的保修，對於由本公司產品的故障而引發的損害，恕本公司不承擔任何賠償責任。

2. 適用性確認

於本公司產品是否適用於客戶的設備・裝置，請客戶按照注意以下幾點自己予以確認其適用性。

1. 客戶的設備・裝置的適用限制、規格和法規。
2. 本資料中記載的應用實例僅作參考之用，請確認了設備・裝置的功能和安全性後再進行使用。
3. 本公司產品的可靠性、安全性是否適用於客戶的設備・裝置要求的可靠性和安全性。
本公司致力於提高產品的質量與可靠性，但無法避免零部件・設備通常會按一定概率發生的故障。
為了避免因本公司產品的原因造成客戶的設備・裝置發生人身事故、火災事故，使客戶蒙受重大損失等，請對設備・裝置實施誤操作防止設計^(※1)、失效安全設計^(※2)、火勢蔓延防止設計等的安全設計，進行符合這些可靠性和安全性的可行性研究。並且、能適用於故障避免^(※3)、容錯功能^(※4)等所要求的可靠性。

※1. 誤操作防止 (Fool Proof) 設計：人即便誤操作也能保證安全的設計

※2. 失效安全 (Fail Safe) 設計：機械即便故障也能保證安全的設計

※3. 故障避免 (Fault Avoidance)：使用高可靠性的部件使得機械本身不發生故障的制作

※4. 容錯功能 (Fault Tolerance)：利用冗餘技術

3. 於用途的注意事項、限制條件

除了部分適合產品（原子能限位開關）外，請勿在原子能管理區域（射線管理區域）使用本產品。

請勿在醫療設備上使用。

由於是工業用產品。一般用戶不要進行直接安裝・施工・使用等。但部分產品可與面向一般用戶的產品組裝使用。有這樣要求的場合、請首先與本公司銷售人員聯系。

另外，將本產品用於以下場合時，請事先與本公司銷售員商談，確認產品目錄、規格書、使用說明書等技術資料中寫明的詳細規格和使用上的注意事項。

請客戶自己負責對其設備・裝置進行誤操作防止設計、失效安全設計、火勢蔓延防止設計、故障避免、容錯功能和其他保護・安全回路的設計及設置，以確保本公司產品萬一出現故障或不適用現象時的可靠性和安全性。

1. 在產品目錄、規格書、使用說明書等技術資料中沒有記載的條件、環境下使用時。
2. 特定用途上的使用。

■ 原子能・射線相關設備

【在原子能管理區域外使用時】【原子能限位開關使用時】

■ 宇宙設備／海底設備

■ 運輸設備

【鐵路・航空・船舶・車輛設備等】

■ 防災・防犯設備

■ 燃燒設備

■ 電熱設備

■ 娛樂設備

■ 與收費直接有關的設備／用途

3. 電力、煤氣、自來水等的供給系統、大規模通訊系統、交通・航空管制系統等對可靠性有很高要求的設備
4. 受政府部門或各行業限制的設備
5. 危及人身財產的設備・裝置
6. 其他類似上述 1～5 項的要求高度可靠性、安全性的設備・裝置

4. 長期使用的注意事項

如果長期使用本公司產品，使用了電子元件的產品和開關可能會由於絕緣不良和接觸電阻增大而發熱等，從而會出現發煙、起火、漏電等產品自身安全上的問題。

如果規格書和使用說明書中沒有特別注明，雖然視客戶的設備・裝置的使用條件和使用環境而定，但請勿使用 10 年以上。

5. 推薦的更換周期

本公司產品中使用的繼電器和開關等機構部件因開閉次數，有一定的磨耗壽命。同時，電解電容等電子元件會因使用環境和使用條件，經長年使用而老化。

本公司產品在使用時，受到規格書和使用說明書上記載的繼電器等開閉規定次數、客戶的設備・裝置的設計安全、

系數的設定、使用條件・使用環境的影響，但如果規格書或使用說明書上沒有特別注明，請在 5 ~ 10 年中更換產品。另一方面，系統機器、現場儀表（壓力計、流量計、液面計、調節閥等）也會隨零部件的老化而使用壽命有限。對於長年使用後會老化，使用壽命有限的零部件，本公司設定了推薦的更換周期。請根據此推薦周期進行零部件的更換。

6・其他注意事項

在使用本公司產品時，爲了確保其質量、可靠性、安全性，請在充分理解了本公司各產品目錄、規格書、使用說明書等技術檔案中規定的規格（條件・環境等）、注意事項、危險・警告・注意的記載內容的基礎上，予以嚴格遵守。

7・規格的變更

本資料中記載內容由於產品改良或其他各種原因，可能會不預先通告就進行變更，敬請諒解。

您需要進行產品洽詢或確認規格時，請與本公司的分公司、分店及營業所或附近的銷售店聯系。

8・產品、零部件的供應停止

本公司可能在沒有預告的情況下中止產品的生產，敬請諒解。

對於可以修理的產品，制造中止後，原則上 5 年內提供維修服務。但是，因修理零部件庫存已用完等原因，恕不予以修理。系統機器、現場儀表的更換零部件如果出現同樣的情況也將不予以修理。

9・服務範圍

本公司的產品價格不包含技術人員的派遣費等服務費用，以下情況將另行收費。

1. 安裝、調整、指導及會同試運轉。
2. 維護檢查、調整及修理。
3. 技術指導及技術培訓。
4. 按客戶指定條件進行的產品特別試驗或特別檢查。

在原子能管理區域（射線管理區域）以及被炸放射能與原子能管理區域的水准相當的場所，恕不提供上述服務。

AAS-511A-014-03

azbil

本資料所記內容如有變更恕不另行通知

阿自倍爾株式會社
Advanced Automation Company

台灣阿自倍爾股份有限公司

總公司 台北市中山區中山北路二段 44 號 9 樓
TEL : 02-2521-6800
FAX : 02-2521-2728