

| | | |
|---------------------------|--|-----------------------|
| リモートI/O R7G4H シリーズ | | |
| 取扱説明書 | MECHATROLINK-I/-II用、高速直流電圧／電流入力、 絶縁4点、ねじ端子台 | 形式 |
| | 少点数入出力ユニット | R7G4HML-6-SVF4 |

ご使用いただく前に

このたびは、弊社の製品をお買い上げいただき誠にありがとうございます。本器をご使用いただく前に、下記事項をご確認下さい。

■梱包内容を確認して下さい

- ・高速直流電圧／電流入力ユニット1台
- ・縦・壁取付用スライダ2個

■形式を確認して下さい

お手元の製品がご注文された形式かどうか、スペック表示で形式と仕様を確認して下さい。

■取扱説明書の記載内容について

本取扱説明書は本器の取扱い方法、外部結線および簡単な保守方法について記載したものです。

ご注意事項

●EU 指令適合品としてご使用の場合

- ・本器は盤内蔵形として定義されるため、必ず導電性の制御盤内に設置して下さい。
- ・お客様の装置に実際に組込んだ際に、規格を満足させるために必要な対策は、ご使用になる制御盤の構成、接続される他の機器との関係、配線等により変化することがあります。従って、お客様にて装置全体でCEマーキングへの適合を確認していただく必要があります。

●供給電源

- ・許容電圧範囲、消費電流
スペック表示で定格電圧をご確認下さい。
直流電源：定格電圧 24 V DC の場合
24 V DC \pm 10 %、約 70 mA

●取扱いについて

- ・本体の取外または取付を行う場合は、危険防止のため必ず、電源および入力信号を遮断して下さい。
- ・端子台を取外または取付を行う場合は、危険防止のため必ず、電源および入力信号を遮断して下さい。
- ・本器のスイッチ類は、通電時に操作しないで下さい。スイッチによる設定変更は、電源が遮断された状態で行って下さい。

●設置について

- ・屋内でご使用下さい。
- ・塵埃、金属粉などの多いところでは、防塵設計のきょう体に収納し、放熱対策を施して下さい。
- ・振動、衝撃は故障の原因となることがあるため極力避けて下さい。
- ・周囲温度が 0 ~ 55℃を超えるような場所、周囲湿度が 30 ~ 90 % RH を超えるような場所や結露するような場所でのご使用は、寿命・動作に影響しますので避けて下さい。

●配線について

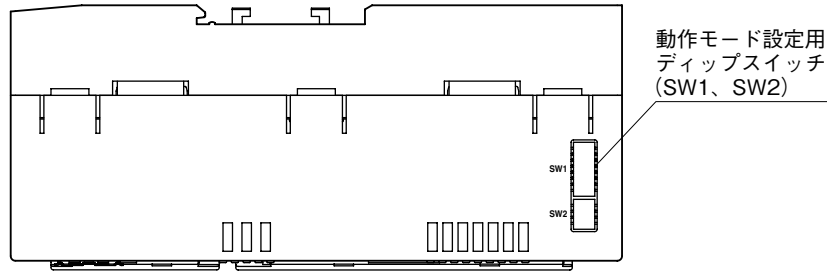
- ・配線は、ノイズ発生源（リレー駆動線、高周波ラインなど）の近くに設置しないで下さい。
- ・ノイズが重畳している配線と共に結束したり、同一ダクト内に収納することは避けて下さい。
- ・感電防止のため、必ず端子カバーを閉じて下さい。

●その他

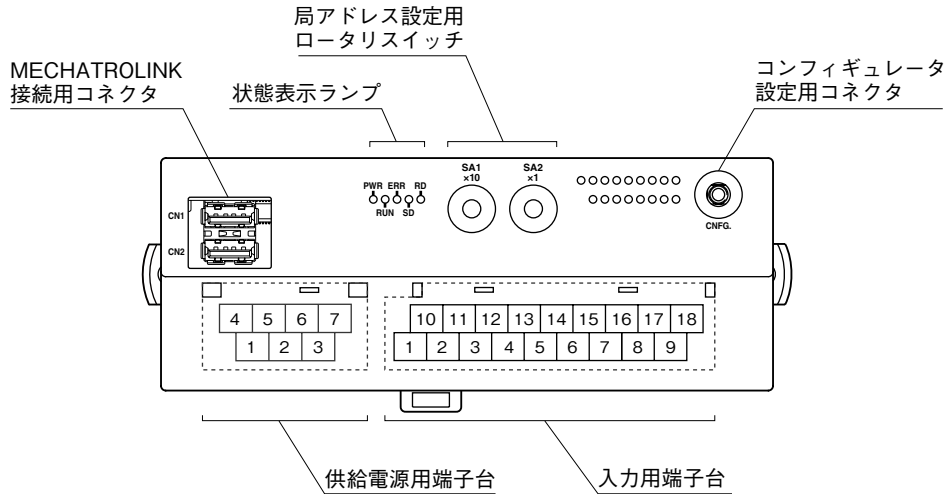
- ・本器は電源投入と同時に動作しますが、すべての性能を満足するには 10 分の通電が必要です。

各部の名称

■上面図



■前面図

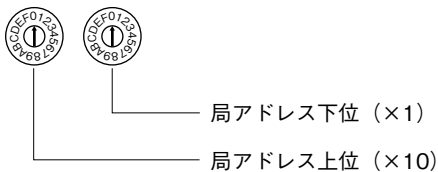


■状態表示ランプ

| ランプ名 | 表示色 | 動作 |
|------|-----|-------------|
| PWR | 緑色 | 内部電源正常時点灯 |
| RUN | 緑色 | 正常通信時点灯 |
| ERR | 赤色 | 設定異常、未通信時点灯 |
| SD | 緑色 | データ送信時点灯 |
| RD | 緑色 | データ受信時点灯 |

■局アドレス設定

局アドレス (16進数) の上位桁を SA1 で、下位桁を SA2 のロータリスイッチで設定します。
(設定可能範囲：60H～7FH^{*1})
(工場出荷時設定：61H)



* 1、本器はインテリジェント I/O タイプのため、局アドレスは 60H～7FH に設定して下さい。マスタユニットにより、設定できない局アドレスがあります。マスタユニットの取扱説明書にてご確認下さい。

■動作モード設定

(*) は工場出荷時の設定

●入力レンジ設定 (SW1-5～8)

| SW1-5 | SW1-6 | SW1-7 | SW1-8 | 入力レンジ |
|-------|-------|-------|-------|------------------|
| OFF | OFF | OFF | OFF | -10～+10 V DC (*) |
| ON | OFF | OFF | OFF | -5～+5 V DC |
| OFF | ON | OFF | OFF | -1～+1 V DC |
| ON | ON | OFF | OFF | 0～10 V DC |
| OFF | OFF | ON | OFF | 0～5 V DC |
| ON | OFF | ON | OFF | 1～5 V DC |
| OFF | ON | ON | OFF | 0～1 V DC |
| ON | ON | ON | OFF | -0.5～+0.5 V DC |
| ON | OFF | OFF | ON | -20～+20 mA DC |
| OFF | ON | OFF | ON | 4～20 mA DC |
| ON | ON | OFF | ON | 0～20 mA DC |
| ON | ON | ON | ON | コンフィギュレータ設定 |

●MECHATROLINK 設定 (SW2-1、2)

| SW2-1 | SW2-2 | MECHATROLINK |
|-------|-------|---------------------------------|
| OFF | OFF | MECHATROLINK-II (17 バイトモード) (*) |
| ON | OFF | MECHATROLINK-II (32 バイトモード) |
| OFF | ON | MECHATROLINK-I (17 バイトモード) |

注) SW1-1～4、SW2-3、4 は未使用のため、必ず“OFF”にして下さい。

R7G4HML-6-SVF4

■電源端子配列

| | | | |
|----|----|------|----|
| 4 | 5 | 6 | 7 |
| NC | NC | +24V | 0V |
| 1 | 2 | 3 | |
| NC | NC | FE | |

- ①NC —
- ②NC —
- ③FE 機能接地
- ④NC —
- ⑤NC —
- ⑥+24V 供給電源 (24V DC)
- ⑦0V 供給電源 (0V)

■入力端子配列

| | | | | | | | | |
|-----|------|-----|------|----|-----|------|-----|------|
| 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 16 | 17 | 18 |
| VL0 | I0 | VL1 | I1 | NC | VL2 | I2 | VL3 | I3 |
| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 |
| VH0 | COM0 | VH1 | COM1 | NC | VH2 | COM2 | VH3 | COM3 |

| 端子番号 | 信号名 | 機能 | 端子番号 | 信号名 | 機能 |
|------|------|---------|------|-----|---------|
| 1 | VH0 | 高電圧入力 0 | 10 | VL0 | 低電圧入力 0 |
| 2 | COM0 | コモン 0 | 11 | I0 | 電流入力 0 |
| 3 | VH1 | 高電圧入力 1 | 12 | VL1 | 低電圧入力 1 |
| 4 | COM1 | コモン 1 | 13 | I1 | 電流入力 1 |
| 5 | NC | 未使用 | 14 | NC | 未使用 |
| 6 | VH2 | 高電圧入力 2 | 15 | VL2 | 低電圧入力 2 |
| 7 | COM2 | コモン 2 | 16 | I2 | 電流入力 2 |
| 8 | VH3 | 高電圧入力 3 | 17 | VL3 | 低電圧入力 3 |
| 9 | COM3 | コモン 3 | 18 | I3 | 電流入力 3 |

入力レンジ

- ・高電圧レンジ：-10 ~ +10 V DC、-5 ~ +5 V DC、
0 ~ 10 V DC、0 ~ 5 V DC、1 ~ 5 V DC
- ・低電圧レンジ：-1 ~ +1 V DC、0 ~ 1 V DC、
-0.5 ~ +0.5 V DC
- ・電流レンジ：-20 ~ +20 mA DC、0 ~ 20 mA DC、
4 ~ 20 mA DC

コンフィギュレータソフトウェア設定

コンフィギュレータソフトウェアを用いることにより、以下の設定が可能です。

コンフィギュレータソフトウェア（形式：R7CFG）の使用方法については、R7CFGの取扱説明書をご覧ください。

■チャンネル個別設定

| 項目 | 設定範囲 | 初期値 |
|-----------|--|----------------|
| 未使用設定 | CH 有効 CH 無効 | CH 有効 |
| 入力レンジ | -10 ~ +10 V DC -5 ~ +5 V DC -1 ~ +1 V DC 0 ~ 10 V DC 0 ~ 5 V DC 1 ~ 5 V DC 0 ~ 1 V DC -0.5 ~ +0.5 V DC -20 ~ +20 mA DC 0 ~ 20 mA DC 4 ~ 20 mA DC | -10 ~ +10 V DC |
| バイアス設定 | -320.00 ~ +320.00 (%) | 0.00 (%) |
| ゲイン設定 | -3.2000 ~ +3.2000 | 1.0000 |
| ゼロスケーリング値 | -32,000 ~ +32,000 | 0 |
| フルスケーリング値 | -32,000 ~ +32,000 | 10,000 |

■チャンネル一括設定

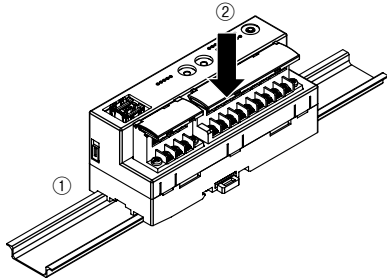
| 項目 | 設定範囲 | 初期値 |
|--------|------------------------------|-----|
| 移動平均回数 | 1、2、4、8、16、32、64、 128、256 | 1 |

取付方法

■DIN レール（横）取付

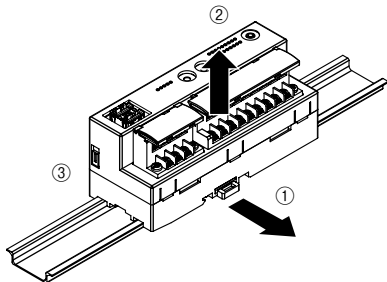
・取付の場合

- ① 本体裏面の upper フックを DIN レールに掛けます。
- ② 本体下側を押込みます。



・取外の場合

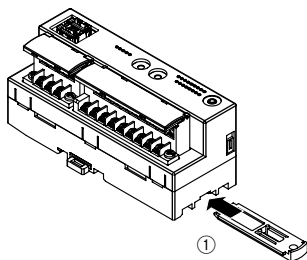
- ① マイナスドライバーなどでスライダを下に押し下げます。
- ② 手前に引いて本体下側を取外します。
- ③ 本体上側を DIN レールから取外します。



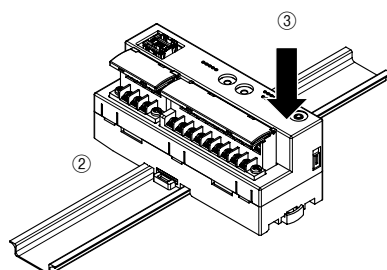
■DIN レール（縦）取付

・取付の場合

- ① 下図のように、付属の長いスライダを本体背面のレールに合うようにセットし、2回カチッと音がするまで挿入して下さい。

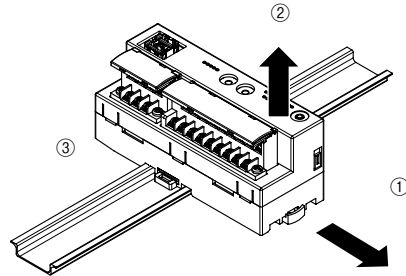


- ② 本体裏面の upper フックを DIN レールに掛けます。
- ③ 本体下側を押込みます。



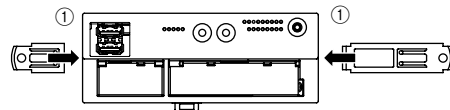
・取外の場合

- ① マイナスドライバーなどでスライダを下に押し下げます。
- ② 手前に引いて本体下側を取外します。
- ③ 本体上側を DIN レールから取外します。

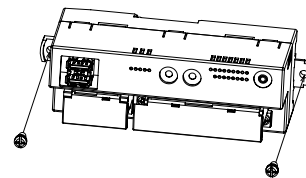


■壁取付

- ① 下図のように付属の2つのスライダを本体背面のレールに合うようにセットし、1回カチッと音がするまで挿入して下さい。



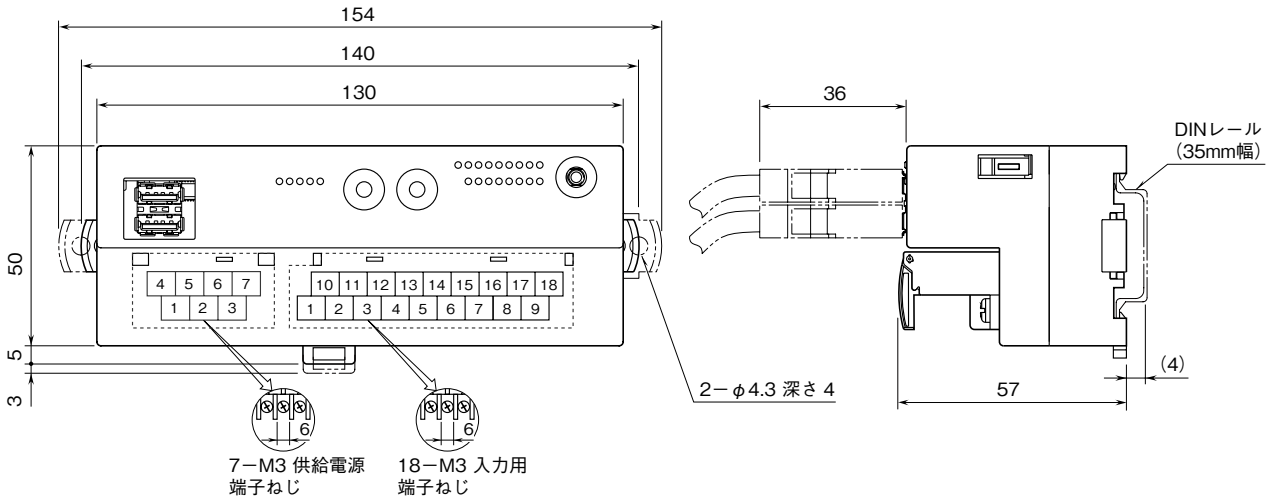
- ② 取付寸法図を参考に、M4 ねじで取付けて下さい。
(締付トルク：1.4 N・m)



接 続

各端子の接続は端子接続図を参考にして行って下さい。

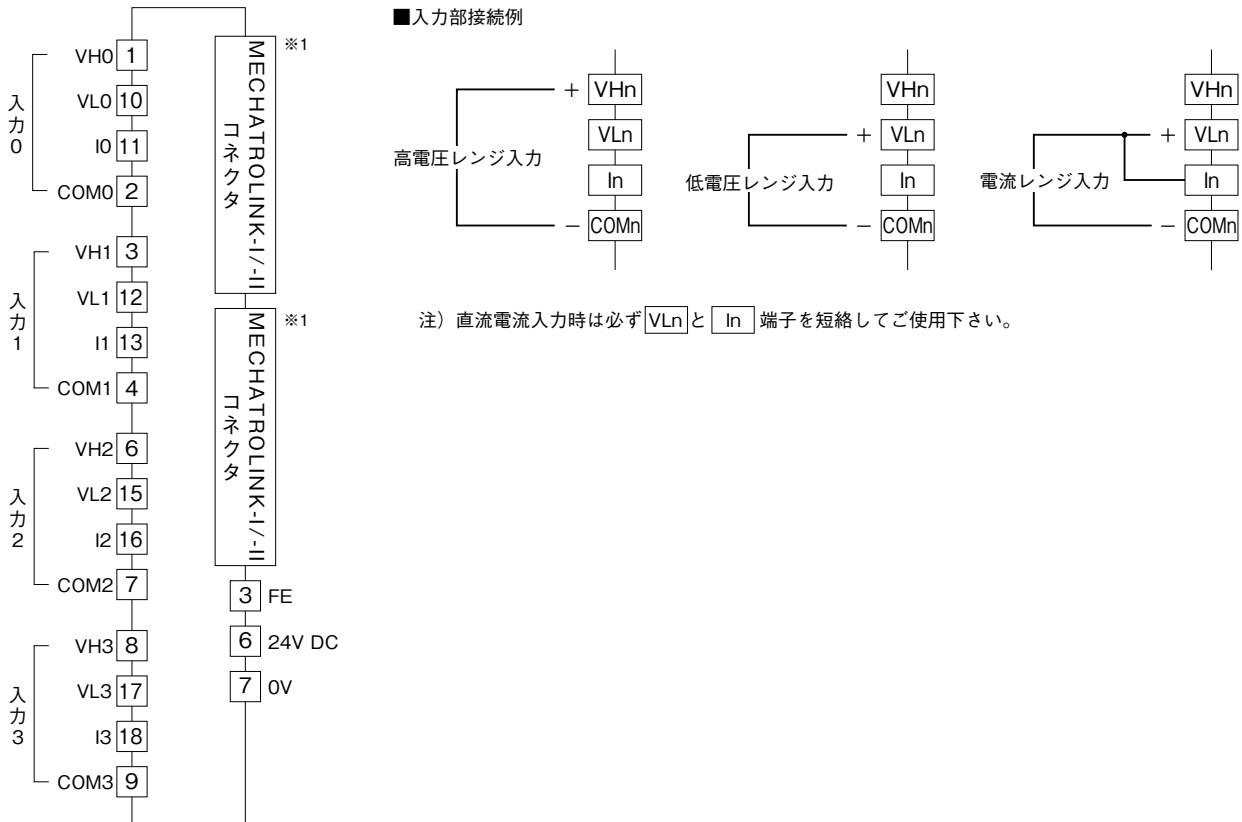
外形寸法図 (単位: mm)



端子接続図

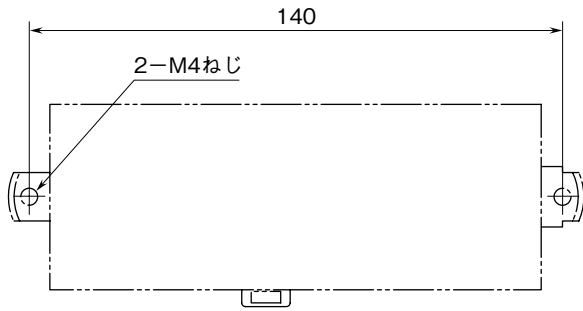
EMC (電磁両立性) 性能維持のため、FE 端子を接地して下さい。

注) FE 端子は保護接地端子 (Protective Conductor Terminal) ではありません。



※1、MECHATROLINKコネクタは内部で接続されていますので、通信ケーブルはどちらにも接続できます。

取付寸法図 (単位: mm)



配線

■締付トルク

2 ピース端子台配線用ねじ: 0.5 N・m

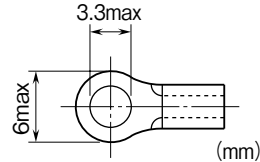
2 ピース端子台固定用ねじ: 0.5 N・m

■圧着端子

圧着端子は、M3 用の下図の寸法範囲のものを使用して下さい。また、Y 形端子を使用される場合も適用寸法は下図に準じます。

推奨圧着端子: 適用電線 0.25 ~ 1.65 mm² (AWG22 ~ 16)

推奨メーカー 日本圧着端子製造、ニチフ

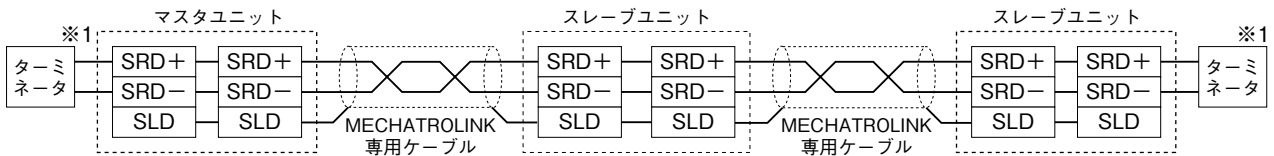


■2 ピース端子台の取外方法

本器の端子台は着脱可能な2 ピース構造となっており、端子台着脱用ねじを均等に緩めることにより、端子台を取外することが可能です。

通信ケーブルの配線

■MECHATROLINKの配線



- ※1、ターミネータは安川コントロール製 (形式: JEPMC-W6022) をご使用下さい。
- 注1) 両端のユニットには、必ずMECHATROLINK専用のターミネータを接続して下さい。
- 注2) マスタユニットにはターミネータ内蔵タイプの機器があります。
お手持ちのマスタユニット取扱説明書にてご確認下さい。

MECHATROLINK 通信仕様

■MECHATROLINK-I

伝送速度: 4 Mbps

最大伝送距離: 50 m

最小局間距離: 30 cm

伝送ケーブル: MECHATROLINK 専用ケーブル (安川コントロール製 (形式: JEPMC-W6003-□-E))

最大接続スレーブ数: 15 局 (マスタユニットにより、最大接続スレーブ数が変わる場合があります。マスタユニットの取扱説明書にてご確認下さい)

伝送周期: 2 ms (固定)

データ長: 17 バイト

■MECHATROLINK-II

伝送速度: 10 Mbps

最大伝送距離: 50 m

最小局間距離: 50 cm

伝送ケーブル: MECHATROLINK 専用ケーブル (安川コントロール製 (形式: JEPMC-W6003-□-E))

最大接続スレーブ数: 30 局 (マスタユニットにより、最大接続スレーブ数が変わる場合があります。マスタユニットの取扱説明書にてご確認下さい)

伝送周期: 0.5 ms、1 ms、1.5 ms、2 ms、4 ms、8 ms

データ長: 17 バイト / 32 バイト選択可 (ネットワーク内混在不可)

MECHATROLINK 対応コマンド

■MECHATROLINK データリンク層コマンド

本器（インテリジェント I/O タイプ）は MECHATROLINK 通信仕様に則ったコネクション型の通信を行います。ここでは、本器がサポートする MECHATROLINK 通信仕様のデータリンク層のコマンドについて説明します。

・MDS コマンド (04H) データフォーマット

| Byte | コマンド | レスポンス | 備考 |
|------|-----------|-------------|--|
| 0 | MDS (04H) | S (0) (90H) | MDS: スレーブ局 ID 読出しコマンド S (0): MDS に対する応答 |
| 1 | 0 | ID1 (00H) | |
| 2 | 0 | ID2 (80H) | インテリジェント I/O 指定 |
| 3 | 0 | 0 | |
| 4 | 0 | 0 | |
| 5 | 0 | 0 | |
| 6 | 0 | 0 | |
| 7 | 0 | 0 | |
| 8 | 0 | 0 | |
| 9 | 0 | 0 | |
| 10 | 0 | 0 | |
| 11 | 0 | 0 | |
| 12 | 0 | 0 | |
| 13 | 0 | 0 | |
| 14 | 0 | 0 | |
| 15 | 0 | 0 | |
| 16 | 0 | 0 | |
| 17 | 0 | 0 | 32 バイトモード時、17～31 バイトは 0 になります。 |
| : | : | : | MECHATROLINK-I モード、MECHATROLINK-II の 17 バイトモード時、17～31 バイトはありません。 |
| 31 | 0 | 0 | |

・CDRW コマンド (03H) データフォーマット

| Byte | コマンド | レスポンス | 備考 |
|------|------------|-----------|--|
| 0 | CDRW (03H) | ACK (01H) | CDRW: リンク伝送コマンド ACK: CDRW に対する肯定応答 |
| 1 | CMD | RCMD | CMD: 応用層コマンド RCMD: CMD に対する応答 |
| 2 | | | |
| : | | | |
| 16 | | | 2～16 バイトの内容は応用層コマンドに依存します。 |
| 17 | | | 17～31 バイトの内容は応用層コマンドに依存します。 |
| : | | | MECHATROLINK-I モード、MECHATROLINK-II の 17 バイトモード時、17～31 バイトはありません。 |
| 31 | | | |

■MECHATROLINK 応用層コマンド

ここでは、本器（インテリジェント I/O タイプ）がサポートする MECHATROLINK 通信仕様の応用層のコマンドについて説明します。

・NOP コマンド (00H) データフォーマット

| Byte | コマンド | レスポンス | 備 考 |
|------|------------|-----------|--|
| 0 | CDRW (03H) | ACK (01H) | CDRW: リンク伝送コマンド ACK: CDRW に対する肯定応答 |
| 1 | NOP (00H) | NOP (00H) | NOP: 無効コマンド |
| 2 | 0 | ALARM | ALARM: エラーコード (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 3 | 0 | STATUS1 | STATUS1: ステータス 1 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 4 | 0 | STATUS2 | STATUS2: ステータス 2 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 5 | 0 | 0 | |
| 6 | 0 | 0 | |
| 7 | 0 | 0 | |
| 8 | 0 | 0 | |
| 9 | 0 | 0 | |
| 10 | 0 | 0 | |
| 11 | 0 | 0 | |
| 12 | 0 | 0 | |
| 13 | 0 | 0 | |
| 14 | 0 | 0 | |
| 15 | 0 | 0 | |
| 16 | 0 | 0 | |
| 17 | 0 | 0 | 32 バイトモード時、17～31 バイトは 0 になります。 |
| : | : | : | MECHATROLINK-I モード、MECHATROLINK-II の 17 バイトモード時、17～31 バイトはありません。 |
| 31 | 0 | 0 | |

・ID_RD コマンド (03H) データフォーマット

| Byte | コマンド | レスポンス | 備 考 |
|------|-------------|-------------|--|
| 0 | CDRW (03H) | ACK (01H) | CDRW: リンク伝送コマンド ACK: CDRW に対する肯定応答 |
| 1 | ID_RD (03H) | ID_RD (03H) | ID_RD: ID 読出しコマンド |
| 2 | 0 | ALARM | ALARM: エラーコード (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 3 | 0 | STATUS1 | STATUS1: ステータス 1 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 4 | 0 | STATUS2 | STATUS2: ステータス 2 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 5 | DEVICE_CODE | DEVICE_CODE | DEVICE_CODE: 読出す ID の選択 00H: 製品形式 0FH: ベンダーコード |
| 6 | OFFSET | OFFSET | OFFSET: 選択した ID のどこから読出すかを示す |
| 7 | SIZE | SIZE | SIZE: 読出すデータ数 (Byte) |
| 8 | 0 | ID1 | ASCII またはバイナリデータ |
| 9 | 0 | ID2 | ASCII またはバイナリデータ |
| 10 | 0 | ID3 | ASCII またはバイナリデータ |
| 11 | 0 | ID4 | ASCII またはバイナリデータ |
| 12 | 0 | ID5 | ASCII またはバイナリデータ |
| 13 | 0 | ID6 | ASCII またはバイナリデータ |
| 14 | 0 | ID7 | ASCII またはバイナリデータ |
| 15 | 0 | ID8 | ASCII またはバイナリデータ |
| 16 | 0 | 0 | |
| 17 | 0 | 0 | 32 バイトモード時、17～31 バイトは 0 になります。 |
| : | : | : | MECHATROLINK-I モード、MECHATROLINK-II の 17 バイトモード時、17～31 バイトはありません。 |
| 31 | 0 | 0 | |

R7G4HML-6-SVF4

・CONNECT コマンド (0EH) データフォーマット

| Byte | コマンド | レスポンス | 備考 |
|------|---------------|---------------|---|
| 0 | CDRW (03H) | ACK (01H) | CDRW: リンク伝送コマンド ACK: CDRW に対する肯定応答 |
| 1 | CONNECT (0EH) | CONNECT (0EH) | CONNECT: コネクション確率要求コマンド |
| 2 | 0 | ALARM | ALARM: エラーコード (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 3 | 0 | STATUS1 | STATUS1: ステータス 1 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 4 | 0 | STATUS2 | STATUS2: ステータス 2 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 5 | VER | VER | VER: アプリケーション層 Ver.No. MECHATROLINK-I モード: 10H MECHATROLINK-II モード: 21H |
| 6 | COM_MODE | COM_MODE | COM_MODE: モード設定 17 バイトモード: 00H 32 バイトモード: 80H |
| 7 | COM_TIME | COM_TIME | COM_TIME: 通信周期 (msec) MECHATROLINK-I モード: 2 の倍数を設定する MECHATROLINK-II モード: 伝送周期の整数倍で設定する |
| 8 | 0 | 0 | |
| 9 | 0 | 0 | |
| 10 | 0 | 0 | |
| 11 | 0 | 0 | |
| 12 | 0 | 0 | |
| 13 | 0 | 0 | |
| 14 | 0 | 0 | |
| 15 | 0 | 0 | |
| 16 | 0 | 0 | |
| 17 | 0 | 0 | 32 バイトモード時、17～31 バイトは 0 になります。 |
| : | : | : | MECHATROLINK-I モード、MECHATROLINK-II の 17 バイトモード時、17～31 バイトはありません。 |
| 31 | 0 | 0 | |

・DISCONNECT コマンド (0FH) データフォーマット

| Byte | コマンド | レスポンス | 備考 |
|------|------------------|------------------|--|
| 0 | CDRW (03H) | ACK (01H) | CDRW: リンク伝送コマンド ACK: CDRW に対する肯定応答 |
| 1 | DISCONNECT (0FH) | DISCONNECT (0FH) | DISCONNECT: コネクション開放要求コマンド |
| 2 | 0 | ALARM | ALARM: エラーコード (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 3 | 0 | STATUS1 | STATUS1: ステータス 1 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 4 | 0 | STATUS2 | STATUS2: ステータス 2 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 5 | 0 | 0 | |
| 6 | 0 | 0 | |
| 7 | 0 | 0 | |
| 8 | 0 | 0 | |
| 9 | 0 | 0 | |
| 10 | 0 | 0 | |
| 11 | 0 | 0 | |
| 12 | 0 | 0 | |
| 13 | 0 | 0 | |
| 14 | 0 | 0 | |
| 15 | 0 | 0 | |
| 16 | 0 | 0 | |
| 17 | 0 | 0 | 32 バイトモード時、17～31 バイトは 0 になります。 |
| : | : | : | MECHATROLINK-I モード、MECHATROLINK-II の 17 バイトモード時、17～31 バイトはありません。 |
| 31 | 0 | 0 | |

R7G4HML-6-SVF4

・ DATA_RWA コマンド (50H) データフォーマット

| Byte | コマンド | レスポンス | 備考 |
|------|----------------|----------------|--|
| 0 | CDRW (03H) | ACK (01H) | CDRW: リンク伝送コマンド ACK: CDRW に対する肯定応答 |
| 1 | DATA_RWA (50H) | DATA_RWA (50H) | DATA_RWA: データ READ/WRITE_A コマンド |
| 2 | 0 | ALARM | ALARM: エラーコード (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 3 | 0 | STATUS1 | STATUS1: ステータス 1 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 4 | 0 | STATUS2 | STATUS2: ステータス 2 (「MECHATROLINK 応用層データ詳細」項目参照) |
| 5 | 0 | CH0 IN LO | CH0 データ 下位 8 ビット |
| 6 | 0 | CH0 IN HI | CH0 データ 上位 8 ビット |
| 7 | 0 | CH1 IN LO | CH1 データ 下位 8 ビット |
| 8 | 0 | CH1 IN HI | CH1 データ 上位 8 ビット |
| 9 | 0 | CH2 IN LO | CH2 データ 下位 8 ビット |
| 10 | 0 | CH2 IN HI | CH2 データ 上位 8 ビット |
| 11 | 0 | CH3 IN LO | CH3 データ 下位 8 ビット |
| 12 | 0 | CH3 IN HI | CH3 データ 上位 8 ビット |
| 13 | 0 | 0 | 未使用 |
| 14 | 0 | 0 | |
| 15 | 0 | STATUS LO | R7G4HML ステータス下位バイト |
| 16 | 0 | STATUS HI | R7G4HML ステータス上位バイト |
| 17 | 0 | 0 | 32 バイトモード時、17～31 バイトは 0 になります。 MECHATROLINK-I モード、MECHATROLINK-II の 17 バイトモード時、17～31 バイトはありません。 |
| : | : | : | |
| : | : | : | |
| 31 | 0 | 0 | |

■MECHATROLINK 応用層データ詳細

・ ALARM : エラーコード

スレーブ局で検出されたエラーをレスポンスの ALARM にセットし、マスタ局に送信しています。

| エラーコード | 内容 | レベル |
|--------|------------------|-------|
| 00H | 通信正常 | — |
| 01H | 実装していないコマンドを受信した | ワーニング |
| 02H | コマンド実行条件を満足していない | ワーニング |
| 03H | コマンド内のデータが正しくない | ワーニング |
| 04H | 同期異常 | アラーム |

・ STATUS1 : ステータス 1

上記 ALARM の発生レベルに合わせて、レスポンスの STATUS1 にセットし、マスタ局に送信しています。

| Bit | 定義 | 内容 |
|-----|------------|-----------------------|
| 0 | アラームビット | 0: 正常、1: 異常 |
| 1 | ワーニングビット | 0: 正常、1: 異常 |
| 2 | コマンドレディビット | 0: コマンド受付不可、1: コマンド受付 |
| 3～7 | 未使用 | — |

・ STATUS2 : ステータス 2

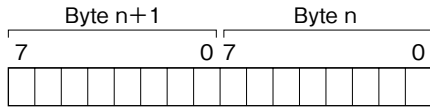
将来用の予約

・ STATUS : R7G4HML ステータス

スレーブ局→マスタ局のステータスがセットされます。「ビット配置」項目のステータスをご参照下さい。

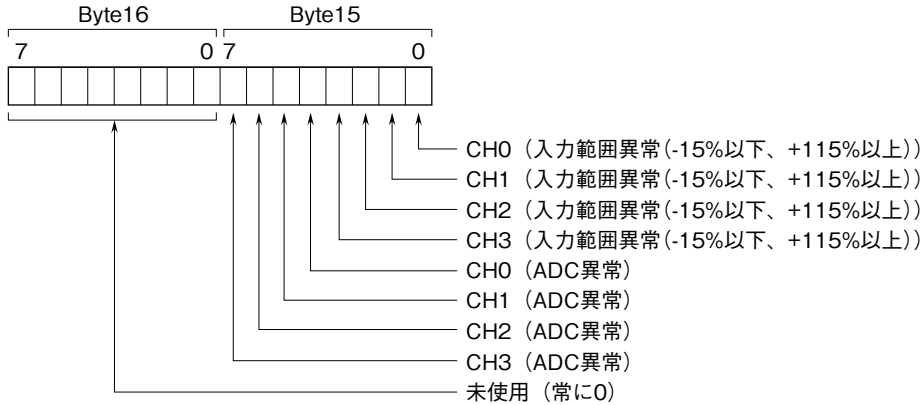
ビット配置

■アナログ入力



16ビットのバイナリデータで示します。負の値は2の補数で示します。

■ステータス



入力範囲異常

0:正常 1:異常

ADC異常 (ADCから返答なし)

0:正常 1:異常

保証

本器は、厳密な社内検査を経て出荷されておりますが、万一製造上の不備による故障、または輸送中の事故、出荷後3年以内正常な使用状態における故障の際は、ご返送いただければ交換品を発送します。