azbil

No. CP-SP-1308C

计装网络模块 NX
调节器模块
NX-D15/25/35
使用说明书
功能说明篇



非常感谢您购买计装网络模块NX系列的调节器模块NX-D15/25/35。本使用说明书中记载了正确安全地使用NX-D15/25/35的必要事项。
对于承担使用NX-D15/25/35的操作盘、装置的设计、维护人员,请务必在阅读并理解本书的基础上使用。此外，本使用说明书不只在安装时,在维护和故障处理时也是必不可少的，请常备此手册以供参考。

阿自倍尔株式会社

要求

请务必把本使用说明书送到本机使用者手中。

禁止擅自复印和转载全部或部分本使用说明书的内容。今后内容变更时恕不事先通知。

本使用说明书的内容，经过仔细审查校对，万一有错误或遗漏，请向本公司提出。

对客户的应用结果，本公司有不能承担责任的场合，请谅解。

© 2011-2014 Azbil Corporation All Rights Reserved.

本使用说明书的标记

■ 为避免给您及他人造成人体伤害及财产损失，防患于未然，按照以下分类对安全注意事项进行说明。

⚠警告	当错误使用本机时，可能会造成使用者死亡或重伤的危险情况。
⚠注意	当错误使用本机时，可能会造成使用者轻伤或财物损失的危险情况。

■ 本书中使用以下符号及标记方法进行说明。

⚠	：本符号表示使用上必须“注意”的内容。
🚫	：本符号表示必须“禁止”的内容。
❗	：本符号表示必须执行的“指示”内容。
[!] 使用上的注意事项	：表示在使用时敬请注意的事项
参 考	：表示知道该项内容后易于理解。
☞	：表示参考的项目及页码。
①②③	：表示操作的顺序或对图等进行相应说明的部分。

ROM版本3.00[1_0_3]：表示ROM版本*1和模块版本*2。

- 模块版本（副版）
- 模块版本（主版）
- 模块互换版本
- ROM版本（副版）
- ROM版本（主版）

*1 ROM版本用于管理ROM的变更。

*2 模块版本用于管理参数的互换性。

■ 关于产品略称

本书中使用了以下各产品的略称记述。

调节器模块	: TC
数字输入 / 脉冲输入模块	: DX
数字输出模块	: DY
管理模块	: SV
通讯适配器	: CA
终端适配器	: TA
通讯BOX	: CB
智能编程软件包 SLP-NX	: 编程器

安全上的注意事项

本安全注意事项的是为了正确安全使用本产品，防患于未然，以免给您及他人造成人体损害及财产损失，请务必遵守本安全注意事项。另外，请在阅读本书时认真理解所述内容。
采用非本公司规定的使用方法的场合，可能会损坏本产品中的安全保护构造。

⚠警告

	请务必在完全切断本机及其连接机器的电源后再对本机进行安装、拆除及接线作业。 否则有触电的危险。
	请在通电前务必确认接线准确无误。 错误接线，有导致机器发生故障及危险灾害的可能。

⚠注意

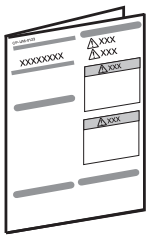
	请使用螺丝刀等工具安装和拆卸DIN导轨固定器。
	请勿拆卸本机。 否则会引起故障。
	请勿堵塞本机的通风孔。 否则有发生火灾、产生故障的危险。
	请勿让线头、切屑、水等进入本机内部。 否则有发生火灾、产生故障的危险。
	请勿触摸电源端子等带电部件。 否则有触电的危险。
	请务必在切断电源后再对本机进行接线作业。 否则会引起故障。
	请按照本机连线的标准、指定电源及施工方法，正确接线。 否则有触电、发生火灾、故障的危险。
	请确认连接处有无松动。如有松动，会引起发热及故障。
	连接的模块全体的消耗功率不能超过70W。 否则有发生火灾、产生故障的危险。
	请勿采用2系统以上的电源对连接的模块全体进行供电。 否则有发生火灾、产生故障的危险。
	请勿把本机中不使用的端子作为中继端子使用。 否则有触电、发生火灾、故障的危险。
	请勿让输出部短路。 否则会引起故障。
	请按规格书中记载的扭矩切实拧紧端子螺丝。 端子螺丝没有完全拧紧时，有发生火灾的危险。
	有发生雷电浪涌危险的场合，请使用浪涌吸收器。 否则有发生火灾、产生故障的危险。

⚠注意

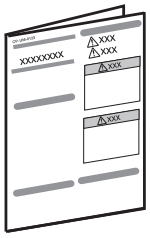
❗	请在规格书中记载的使用条件(温度、湿度、振动、冲击、安装方向、环境等)范围内使用本机。 否则有发生火灾、产生故障的危险。
❗	本机在电源投入后的约10秒内将不会动作。 把本机的输出作为联锁信号使用的场合，敬请注意。
❗	在废弃本产品时，请将其作为工业废弃物根据当地的条例规定进行妥当处理。

本使用说明书的定位

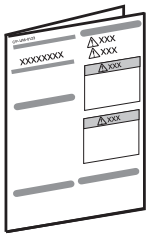
计装网络模块NX相关的使用说明书共有12册。请根据需要阅读相应的使用说明书。
如果您手中无相关的使用说明书时，请向本公司或代理店索取。



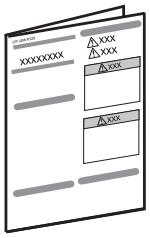
计装网络模块 NX　调节器模块 NX-D15/25/35　设置篇
资料编号CP-UM-5561JE
与NX-D15/25/35同包装。
请使用NX-D15/25/35进行装置的设计、制作的担当者务必阅读。本书对使用NX-D15/25/35时的安全注意事项、安装、接线、主要规格进行说明。



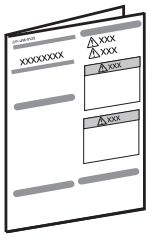
计装网络模块 NX　通讯BOX NX-CB1　设置篇
资料编号CP-UM-5558JE
与NX-CB1同包装。
请使用NX-CB1进行装置的设计、制作的担当者务必阅读。本书对使用NX-CB1时的安全注意事项、安装、接线、主要规格进行说明。



计装网络模块 NX　数字输入/脉冲输入模块　NX-DX1/DX2　设置篇
资料编号CP-UM-5560JE
与NX-DX1/DX2同包装。
请使用NX-DX1/DX2 进行装置的设计、制作的担当者务必阅读。本书对使用NX-DX1/DX2时的安全注意事项、安装、接线、主要规格进行说明。



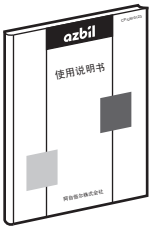
计装网络模块 NX　管理模块　NX-S11/12/21使用说明书　设置篇
资料编号CP-UM-5557JE
与NX-S11/12/21同包装。
请使用NX-S11/12/21进行装置设计、制作的担当者务必阅读。本书对使用NX-S11/12/21时的安全注意事项、安装、接线、主要规格进行说明。



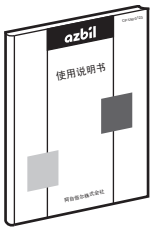
计装网络模块 NX　数字输出模块　NX-DY1/2　设置篇
资料编号CP-UM-5564JE
与NX-DY1/2 同包装。
请使用NX-DY1/2进行装置设计、制作的担当者务必阅读。本书对使用NX-DY1/2时的安全注意事项、安装、接线、主要规格进行说明。



计装网络模块 NX　调节器模块 NX-D15/25/35　功能说明篇
资料编号CP-SP-1308C
本书。
初次使用NX-D15/25/35的人员、把NX-D15/25/35用于控制盘等的硬件设计人员、维护人员务必阅读。
本书对产品的概略、与NX-D15/25/35能组合使用的产品群中的机种的概要、为了安装在装置中所必要的设置、接线方法、维护检查、故障时的对应、硬件的规格等进行说明。



计装网络模块 NX　数字输入 / 脉冲输入模块　NX-DX1/DX2　功能说明篇
资料编号 CP-SP-1323C
初次使用 NX-DX1/DX2 的人员、把 NX-DX1/DX2 用于控制盘等的硬件设计人员、维护人员务必阅读。
本书对产品的概略、与 NX-DX1/DX2 能组合使用的产品群中的机种的概要、为了安装在装置中所必要的设置、接线方法、维护检查、故障时的对应、硬件的规格等进行说明。



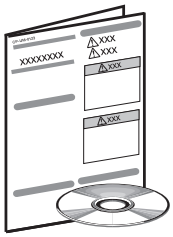
计装网络模块 NX　管理模块　NX-S11/12/21　功能说明篇
资料编号 CP-SP-1324C
初次使用 NX-S11/12/21 的人员、把 NX-S11/12/21 用于控制盘等的硬件设计人员、维护人员务必阅读。
本书对产品的概略、与 NX-S11/12/21 能组合使用的产品群中的机种的概要、为了安装在装置中所必要的设置、接线方法、维护检查、故障时的对应、硬件的规格等进行说明。



计装网络模块 NX　数字输出模块　NX-DY1/2　功能说明篇
资料编号 CP-SP-1345C
初次使用 NX-DY1/2 的人员、把 NX-DY1/2 用于控制盘等的硬件设计人员、维护人员务必阅读。
本书对产品的概略、与 NX-DY1/2 能组合使用的产品群中的机种的概要、为了安装在装置中所必要的设置、接线方法、维护检查、故障时的对应、硬件的规格等进行说明。



计装网络模块 NX　网络设计篇
资料编号 CP-SP-1313C
请计装网络模块 NX 的各模块的网络设计者务必阅读。
用连接例对网络的设计方法进行说明。



计装网络模块 NX　智能编程软件包 SLP-NX　安装指南
资料编号 CP-UM-5559JE
与智能编程软件包 SLP-NX 同包装。
对安装到计算机中的方法进行说明。



计装网络模块 NX　智能编程软件包 SLP-NX
资料编号 CP-UM-5636C
智能编程软件包 SLP-NX 中有 PDF 文件同包装。
对使用了计装网络模块 NX 各种模块的装置的设计、设定人员务必阅读。
本书是使用计算机对计装网络模块 NX 的各种模块进行设定的软件的说明书。
对向计算机中的安装方法、计算机的操作、各种功能及设定方法进行说明。

本使用说明书的构成

本使用说明书的构成如下。

第1章　概　要
NX-D15/25/35的概要、型号构成、各部份名称、功能的说明。

第2章　安　装
NX-D15/25/35的设置环境、安装方法的说明。

第3章　接　线
NX-D15/25/35的接线方法、接线时的注意事项、连接例的说明。

第4章　控制必须使用的功能的设定
为了使NX-D15/25/35的控制起作用而必须使用的功能的设定说明。

第5章　运　行
对NX-D15/25/35通常使用的功能的设定进行说明。

第6章　控制以外常用功能的设定
对NX-D15/25/35控制动作以外使用功能的设定进行说明。

第7章　根据需要使用的功能的设定
为了更方便地使用NX-D15/25/35的功能的设定说明。

第8章　CPL通讯功能
NX-D15/25/35与计算机或 PLC等上位机器经由RS-485、使用本公司标准的CPL通讯时的通讯方法的说明。

第9章　MODBUS通讯功能
NX-D15/25/35与计算机或PLC等上位机器经由RS-485、使用MODBUS通讯时的方法的说明。

第10章　CPL/TCP通讯功能
NX-D15/25/35与计算机或PLC等上位机器经由以太网、使用CPL/TCP通讯时的方法的说明。

第11章　MODBUS/TCP通讯功能
NX-D15/25/35与计算机或PLC等上位机器经由以太网使用MODBUS/TCP时的通讯方法的说明。

第12章　通讯数据一览
显示NX-D15/25/35内存内的通讯数据一览。

第13章　参数设定一览
把NX-D15/25/35的参数设定用一览方式显示。

第14章　故障时的对应
NX-D15/25/35发生故障时的原因及对策的说明。

第15章　维护•检查及废弃
对NX-D15/25/35的维护、检查及NX-D15/25/35的废弃方法的说明。

第16章　规　格
NX-D15/25/35的一般规格、性能规格、外形尺寸等的说明。

附　录
功能块图、标准位编号、标准数值编号、ROM版本履历及本文中使用的词汇、用语的说明。

目　录

本使用说明书的标记
安全上的注意事项
本使用说明书的定位
本使用说明书的构成

第 1 章　概　要

1 - 1　概要•特长 …… 1-1
■ 概　要 …… 1-1
■ 特　长 …… 1-1
1 - 2　型号构成 …… 1-2
■ 调节器模块 …… 1-2
■ 通讯BOX …… 1-2
■ 通讯适配器、终端适配器 …… 1-2
1 - 3　各部分的名称及功能 …… 1-3
■ 调节器模块 …… 1-3
■ 通讯BOX …… 1-4
■ 通讯适配器 …… 1-5
■ 终端适配器 …… 1-6
1 - 4　运行模式 …… 1-7
■ 运行模式 …… 1-7
■ 各运行模式的输入输出 …… 1-7
■ 各运行模式或状态下的通讯动作 …… 1-7
■ 回路模式 …… 1-9

第 2 章　安　装

■ 安装场所 …… 2-1
■ 端子台的安装/拆卸 …… 2-2
■ 模块的连接 …… 2-3
■ 安装方法 …… 2-3
■ 把本体安装在底板上 …… 2-4

第 3 章　接　线

3 - 1　接线时的注意事项 …… 3-1
■ 接线时的注意事项 …… 3-2
3 - 2　使用电缆 …… 3-3
3 - 3　螺丝端子的连接 …… 3-4
3 - 4　螺钉型端子的连接 …… 3-5
■ 使用棒端子连接 …… 3-5
■ 使用单线/绞线连接 …… 3-5
3 - 5　端子部接线图 …… 3-7
3 - 6　电源的连接 …… 3-8
■ 电源的连接 …… 3-8
■ 干扰对策 …… 3-9
■ 电源设计 …… 3-9
3 - 7　PV输入的接线 …… 3-10
■ PV输入（PV1） …… 3-10
■ PV输入（PV2） …… 3-10

■ PV输入(PV3) ····· 3-10
■ PV输入(PV4) ····· 3-10
■ MFB输入(MFB1)·····3-11
■ MFB输入(MFB2)·····3-11
3 - 8 晶体管输出、数字输出的接线····· 3-12
■ 晶体管输出 ····· 3-12
■ 数字输出(DO) ※可选项····· 3-12
■ 与SSR(固态继电器)的连接····· 3-13
3 - 9 模拟电流输出的接线····· 3-14
■ 模拟电流输出(AOC)····· 3-14
■ 与AVP300的连接例(输出类型C的场合)····· 3-15
■ 带电连接(输出类型S的场合)····· 3-15
3 - 10 模拟电压输出的接线····· 3-16
■ 模拟电压输出(AOV)····· 3-16
3 - 11 电流互感器输入的接线····· 3-17
■ 电流互感器输入(CT) ※可选项 ····· 3-17
3 - 12 数字输入(DI)的接线····· 3-18
■ 数字输入(DI) ※可选项 ····· 3-18
3 - 13 以太通讯的连接····· 3-19
3 - 14 编程器电缆的连接····· 3-20
3 - 15 RS-485通讯的连接 ····· 3-21
3 - 16 干扰的发生源及降低干扰对策····· 3-24
3 - 17 输入输出间隔离····· 3-25

第 4 章 控制上必须使用的功能的设定

4 - 1 回路构成的设定·····4-1
■ 设定库及设定数据项目 ·····4-1
4 - 2 设定PV输入 ·····4-3
■ 设定库及设定数据项目 ·····4-3
■ 量程种类 ·····4-3
■ 有效量程种类 ·····4-4
■ 设定方法 ·····4-4
4 - 3 量程相关的设定·····4-5
■ 设定库及设定数据项目 ·····4-5
■ 设定比例带用量程幅 ·····4-5
■ 设定线性定标 ·····4-7
■ 设定开方运算 ·····4-7
■ 设定PV滤波·····4-8
■ 变更报警的发生 ·····4-8
4 - 4 LSP的功能·····4-11
■ SP使用组数 ·····4-11
■ LSP·····4-11
■ PID组指定 ·····4-11
■ SP组编号 ·····4-11
■ SP限幅上下限 ·····4-11
■ LSP斜坡 ····· 4-12
■ RSP斜坡····· 4-12
4 - 5 设定小数点位置····· 4-13
■ 设定库及设定数据项目 ····· 4-13
4 - 6 设定回路的控制动作····· 4-14

■ 设定库及设定数据项目 …… 4-14
4 - 7 设定输出（连续输出•时间比例输出）…… 4-16
■ 输出种类及用途 …… 4-16
■ 连续输出的设定 …… 4-16
■ 时间比例输出的设定 …… 4-17
■ ON/OFF 控制的设定 …… 4-17
■ ON/OFF 输出的设定 …… 4-18
4 - 8 设定位置比例输出 …… 4-19
■ 设定回路（位置比例作为有效的设定） …… 4-19
■ 设定位置比例 …… 4-19
■ MFB 作为输入的 PV 通道的设定 …… 4-20
■ 设定 OUT/DO 输出 …… 4-20
■ 位置比例输出型的初始值 …… 4-21
■ 设　定 …… 4-23
■ 控制方法选择 …… 4-23
■ 死　区 …… 4-24
■ 长寿命 …… 4-24
■ 自动调整 …… 4-25
■ 马达接线和自动调整时的动作 …… 4-26
■ 输入异常和断线 …… 4-29
■ 运行中的监视 …… 4-29
■ 与马达连接 …… 4-29
■ 与 ECM3000 的连接例 …… 4-30

第 5 章　运　行

5 - 1 运行显示 …… 5-1
■ PWR、RUN、MOD、COM、NST、FAIL …… 5-1
■ PV1 ～ 4 …… 5-1
■ OP1 ～ 4 …… 5-2
■ F0 ～ 9 …… 5-2
■ 电源投入时的显示 …… 5-3
■ 特殊状态下 LED 的灯亮式样 …… 5-3
■ 按钮的功能 …… 5-4
5 - 2 回路模式 …… 5-5
■ 设定库及设定数据项目（回路模式切换） …… 5-5
■ 设定库及设定数据项目（MANUAL 用设定） …… 5-5
■ 设定库及设定数据项目（READY 用设定） …… 5-5
■ 设定库及设定数据项目（RSP 用设定） …… 5-5
5 - 3 控制模式及参数的变更方法 …… 5-6
■ 编程器的功能体系 …… 5-6
■ 参数的变更方法 …… 5-6
5 - 4 手动输出操作量（AUTO/MANUAL） …… 5-8
5 - 5 切换为远程 SP（RSP/LSP） …… 5-9
5 - 6 切换为 READY 停止控制 …… 5-10
5 - 7 启动自整定 …… 5-11
5 - 8 变更 SP …… 5-12
■ 替换使用中的 LSP …… 5-12
■ 变更 LSP 组选择 …… 5-12
■ 替换使用中的 RSP …… 5-12

5 - 9 变更PID ····· 5-13
■ 变更PID设定值 ····· 5-13
5 - 10 变更事件的动作点 ····· 5-14
5 - 11 PID控制 ····· 5-15
■ 设定库及设定数据项目 ····· 5-15
■ PID运算的初始化 ····· 5-16
5 - 12 加热冷却控制 ····· 5-17
■ 设定库及设定数据项目 ····· 5-17
5 - 13 ON/OFF控制 ····· 5-20
■ 设定库及设定数据项目 ····· 5-20

第 6 章 控制以外常用功能的设定

6 - 1 使用事件 ····· 6-1
■ 设定库及设定数据项目 ····· 6-1
■ 例 PV上限警报(异常时ON) ····· 6-2
■ 事件的动作种类、正逆、回差、主设定、副设定 ····· 6-3
■ 回路/通道指定的设定 ····· 6-8
■ 事件的待机、READY时动作 ····· 6-8
■ 事件小数点位置 ····· 6-8
■ ON延时、OFF延时 ····· 6-8
6 - 2 使用内部接点输入(数字输入) ····· 6-9
■ 设定数据 ····· 6-9
■ 例1 从数字输入执行RUN/READY切换 ····· 6-9
■ 例2 从数字输入进行SP组的选择 ····· 6-10
■ 动作种类 ····· 6-11
■ 输入种类 ····· 6-11
■ 回路/通道指定 ····· 6-11
■ 权重 ····· 6-11
6 - 3 使用数字输出 ····· 6-12
■ 设定数据 ····· 6-12
■ 例 PV1上限异常时把DO1置为ON ····· 6-12
■ 输出种类 ····· 6-13
■ 锁定 ····· 6-13
6 - 4 使用多路SP ····· 6-14
■ 设定数据 ····· 6-14
■ 特 长 ····· 6-14
■ 例 LSP2组使用多路SP ····· 6-14
6 - 5 LSP按一定斜率变更 ····· 6-16
■ 设定库及设定数据项目 ····· 6-16
■ 斜坡开始的条件 ····· 6-16
■ 以PV作为起点的斜坡开始的条件 ····· 6-16
6 - 6 RSP按一定斜率变更 ····· 6-17
■ 设定库及设定数据项目 ····· 6-17
■ 斜坡开始的条件 ····· 6-17
■ 以PV作起点的斜坡开始的条件 ····· 6-17
6 - 7 CT(电流互感器)输入 ····· 6-18
■ 电流值的测定电流范围与监测数据范围 ····· 6-18
■ 设定库及设定数据项目 ····· 6-19
■ 监视用数据项目 ····· 6-19
■ CT动作 ····· 6-20

■ CT测量等待时间 …… 6-21
■ CT匝数 …… 6-21
■ CT电线穿过次数 …… 6-21
■ 加热器断线检测电流值 …… 6-21
■ 过电流检测电流值 …… 6-22
■ 短路检测电流值 …… 6-22
■ 回差 …… 6-22
■ 延迟时间 …… 6-22
■ 未测量恢复条件 …… 6-23
■ CT值的更新时间 …… 6-24
■ 通常电流测量周期 …… 6-25
■ 检测到电流上下限异常时 …… 6-25
■ 检测到加热器断线时 …… 6-25
■ 检测到过电流时 …… 6-25
■ 检测到短路时 …… 6-26
■ 检测可控硅电力整流器的２次侧电流时 …… 6-26
■ 检测使用了SSR的时间比例输出（本机的输出）的电流值时 …… 6-26
■ 检测使用了SSR的时间比例输出（本机以外的输出）的电流值时 …… 6-26

第 7 章　根据需要使用的功能的设定

7 - 1　控制算法块 …… 7-1
■ 设定库及设定数据项目 …… 7-1
7 - 2　PV异常时的操作量 …… 7-2
■ 设定数据 …… 7-2
■ 例 …… 7-2
7 - 3　操作量变化限幅 …… 7-3
■ 设定数据 …… 7-3
■ 例 …… 7-3
7 - 4　操作量分支输出 …… 7-4
■ 各回路的回路模式关系图 …… 7-4
■ 设定数据 …… 7-5
■ 例 …… 7-5
7 - 5　省能源时间比例 …… 7-7
■ 设定数据 …… 7-7
■ 主侧/辅侧选择 …… 7-7
■ 时间比例辅侧通道 …… 7-7
■ 例 …… 7-8
■ 省能源延迟时间 …… 7-9
7 - 6　位相偏移 …… 7-10
7 - 7　折线近似功能 …… 7-11
■ 输出的折线近似 …… 7-11
■ 设定数据 …… 7-11
■ 例 …… 7-11
■ 折点A设定的大小关系未按编号顺序的场合 …… 7-12
■ 与相邻折点的A设定相同的场合 …… 7-13
7 - 8　AT（自整定） …… 7-14
■ 设定库及设定数据项目 …… 7-14
■ AT进程状况 …… 7-16
■ 例1 …… 7-16
■ 例2 …… 7-16

7 - 9 区域PID ····· 7-17
■ 设定数据 ····· 7-17
■ 例 ····· 7-17
7 - 10 冷端补偿 ····· 7-18
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-18
7 - 11 逻辑运算 ····· 7-19
■ 逻辑运算的处理顺序 ····· 7-19
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-20
■ 例 ····· 7-20
■ 输入分配A ～ D ····· 7-21
■ 输入位反转A ～ D ····· 7-21
■ 运算种类 ····· 7-21
■ 反　转 ····· 7-21
■ ON延迟时间 ····· 7-21
■ OFF延迟时间 ····· 7-22
■ 锁定 ····· 7-22
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-23
■ 灯亮状态 ····· 7-23
7 - 12 UFLED ····· 7-23
7 - 13 电源投入时启动延时 ····· 7-24
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-24
7 - 14 用户定义位 ····· 7-25
■ 例 ····· 7-25
7 - 15 用户定义数值 ····· 7-26
■ 例 ····· 7-26
7 - 16 模块间数据传送功能 ····· 7-27
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-27
■ 对应功能 ····· 7-29
7 - 17 收信监视和通讯超时 ····· 7-30
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-30
■ 模块间通讯送信超时 ····· 7-30
■ 管理模块收信超时（标准位的1982） ····· 7-30
7 - 18 周期设定 ····· 7-31
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-31
7 - 19 输入分配功能 ····· 7-32
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-32
7 - 20 Just-FiTTER ····· 7-33
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-33
7 - 21 SP滞后 ····· 7-34
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-34
7 - 22 内部串级控制功能 ····· 7-35
■ 内部串级控制的概要 ····· 7-35
■ 关于定标 ····· 7-35
■ 内部串级控制的设定方法 ····· 7-36
7 - 23 IDLE时/管理模块通讯异常时动作 ····· 7-38
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-38
7 - 24 固定值输出 ····· 7-40
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-40
■ 例 ····· 7-40
7 - 25 齐纳安全栅调整和接线电阻的补偿 ····· 7-42

■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-42
■ 调整时的接线 ····· 7-42
■ 调整值的设定 ····· 7-42
■ 调整值的清除 ····· 7-43
7 - 26 RSP 跟踪 ····· 7-44
■ 设定库及设定数据项目 ····· 7-44

第 8 章 CPL 通讯功能

8 - 1 通讯的概要 ····· 8-1
■ 特 长 ····· 8-1
■ 设 定 ····· 8-1
■ 通讯步骤 ····· 8-2
8 - 2 电文的构成 ····· 8-3
■ 电文的构成 ····· 8-3
■ 数据链接层 ····· 8-3
■ 应用层 ····· 8-5
8 - 3 命令的说明 ····· 8-6
■ 固定长连续数据读出命令(RD 命令) ····· 8-6
■ 固定长连续数据写入命令(WD 命令) ····· 8-7
■ 固定长随机读出命令(RU 命令) ····· 8-8
■ 固定长随机写入命令(WU 命令) ····· 8-9
■ 连续数据读出命令(RS 命令) ····· 8-10
■ 连续数据写入命令(WS 命令) ····· 8-11
8 - 4 数据地址的定义 ····· 8-12
8 - 5 应用层的数值表现形式 ····· 8-13
■ 16 进制数 ····· 8-13
■ 10 进制数 ····· 8-14
8 - 6 结束代码一览 ····· 8-15
■ 读出命令的结束代码 ····· 8-15
■ 写入命令的结束代码 ····· 8-15
8 - 7 送收信时间 ····· 8-16
■ 命令电文、应答电文时间规格 ····· 8-16
■ RS-485 驱动控制时间规格 ····· 8-16

第 9 章 MODBUS 通讯功能

9 - 1 通讯的概要 ····· 9-1
■ 特 长 ····· 9-1
■ 设 定 ····· 9-2
■ 通讯步骤 ····· 9-2
9 - 2 电文的构成 ····· 9-3
■ 电文的构成 ····· 9-3
■ 命令种类 ····· 9-6
■ 例外代码 ····· 9-6
■ 数据数 ····· 9-6
9 - 3 命令的说明 ····· 9-7
■ 多个数据读出命令(03H) ····· 9-7
■ 多个数据写入命令(10H) ····· 9-9

■ 1个数据写入命令(06H)……9-11
9 - 4 数值表现形式…… 9-12
■ ASCII的16进制数 …… 9-12
■ RTU的16进制数…… 9-12
9 - 5 CPL通讯功能及共通规格…… 9-13
■ 数据地址的定义 …… 9-13
■ RS-485驱动控制时间规格…… 9-13

第 10 章 CPL/TCP通讯功能

10 - 1 通讯的概要…… 10-1
■ 特 长 …… 10-1
■ 设 定 …… 10-1
■ 通讯步骤 …… 10-2
■ 一般的TCP/IP Socket的通讯步骤 …… 10-2
10 - 2 电文的构成…… 10-3
■ 电文的构成 …… 10-3
■ 数据链层 …… 10-3
■ 应用层 …… 10-5
10 - 3 命令的说明…… 10-6
■ 固定长连续数据读出命令(RD命令)…… 10-6
■ 固定长连续数据写入命令(WD命令)…… 10-7
■ 固定长随机读出命令(RU命令)…… 10-8
■ 固定长随机写入命令(WU命令)…… 10-9
■ 连续数据读出命令(RS命令)……10-10
■ 连续数据写入命令(WS命令) ……10-11
10 - 4 数据地址的定义……10-12
10 - 5 应用层的数值表现形式……10-13
■ 16进制数……10-13
■ 10进制数……10-14
10 - 6 结束代码一览……10-15
■ 读出命令的结束代码 ……10-15
■ 写入命令的结束代码 ……10-15

第 11 章 MODBUS/TCP通讯功能

11 - 1 通讯的概要……11-1
■ 特 长 ……11-1
■ 设 定 ……11-1
■ 通讯步骤 ……11-2
■ 一般的TCP/IP Socket的通讯步骤 ……11-2
11 - 2 电文的构成……11-3
■ 电文的构成 ……11-3
■ 例外代码 ……11-4
■ 数据数 ……11-4
11 - 3 命令的说明……11-5
■ 应用部 ……11-5
■ 多个数据读出命令(03H)……11-5
■ 多个数据写入命令(10H)……11-6
■ 1个数据写入命令(06H)……11-7

第 12 章　通讯数据一览

第 13 章　参数设定一览

第14章　故障时的对应

■ 报警内容及对策 …… 14-1
■ 模块更换后不能与触摸屏等通讯时 …… 14-3
■ 与CPL/TCP、MODBUS/TCP协议的上位机器不能通讯时 …… 14-3

第15章　维护•检查及废弃

15 - 1　维护•检查 …… 15-1
15 - 2　更换模块 …… 15-2
■ 连同底板部分一起更换的方法(使用以太通讯时) …… 15-3
■ 连同底板部分一起更换的方法(使用编程器电缆时) …… 15-7
■ 保留底板部分的更换方法 …… 15-12
15 - 3　产品的废弃 …… 15-13

第16章　规　格

16 - 1　规　格 …… 16-1
■ 模块规格 …… 16-1
■ PV输入 …… 16-1
■ PV输入异常时动作 …… 16-4
■ MFB输入异常时动作 …… 16-4
■ 晶体管输出/晶体管输出(位置比例控制型) …… 16-5
■ 模拟电流输出 …… 16-5
■ 模拟电压输出 …… 16-5
■ 电流互感器输入(可选项功能) …… 16-6
■ 数字输出(可选项功能) …… 16-6
■ 数字输入(可选项功能) …… 16-6
■ 基准条件 …… 16-6
■ 动作条件 …… 16-6
■ 运输保管条件 …… 16-7
■ 其它 …… 16-7
■ 通讯规格 …… 16-7
■ 通讯BOX(另售　型号：NX-CB1□□□□□□) …… 16-8
■ 通讯适配器(另售　型号：NX-CL1□□□□□□、NX-CR1□□□□□□) 16-8
■ 终端适配器(另售　型号：NX-TL1□□□□□□、NX-TR1□□□□□□) 16-8
■ 连接器盖(另售　型号 80700224-010(螺栓用)、80700225-010(螺母用)) 16-8
16 - 2　外形尺寸 …… 16-9
■ 调节器模块 …… 16-9
■ 通讯BOX …… 16-9
■ 通讯适配器 …… 16-10
■ 终端适配器 …… 16-11

附　录

附 - 1　功能块图 …… 附-1
■ 基本功能块图 …… 附-1
■ 处理执行顺序 …… 附-2
■ PV输入处理功能块图 …… 附-3
■ SP处理功能块图 …… 附-4
■ SP处理功能块图(内部串级) …… 附-5
■ PID控制处理功能块图(正动作或逆动作的场合) …… 附-6
■ PID控制处理功能块图(加热冷却控制的场合) …… 附-7
■ 内部接点输入处理功能块图 …… 附-8
■ 事件处理功能块图 …… 附-8
■ 连续输出处理功能块图 …… 附-9
■ 位置比例输出处理功能块图 …… 附-9
■ OUT/DO输出处理功能块图 …… 附-10
■ 操作量分支输出处理功能块图 …… 附-11
附 - 2　标准位编号•标准数值编号 …… 附-12
■ 标准位编号一览 …… 附-12
■ 标准数值编号一览 …… 附-13
附 - 3　环形通讯的状态(网络状态) …… 附-14
■ 环形通讯的状态 …… 附-14
■ 通过环形通讯状态的通讯进行确认方法 …… 附-16
■ 环形通讯状态的电源投入时反映时间 …… 附-17
附 - 4　小数点信息PID_PV …… 附-19
■ 通常(PV分配、AI分配都为初始值的场合)的PID_PV(小数点以下的位数) 附-19
■ 仅PV分配使用时的PID_PV(小数点以下的位数) …… 附-19
■ 仅AI分配使用时的PID_PV(小数点以下的位数) …… 附-20
■ PV分配、AI分配都使用时的PID_PV(小数点以下的位数) …… 附-21
附 - 5　ROM版本履历 …… 附-22
■ ROM版本1.00[1_0_0](对应开始时间 : 2010年3月) …… 附-22
■ ROM版本2.00[1_0_1](对应开始时间 : 2010年8月) …… 附-22
■ ROM版本2.01[1_0_1](对应开始时间 : 2010年11月) …… 附-23
■ ROM版本2.02[1_0_2](对应开始时间 : 2011年4月) …… 附-23
■ ROM版本3.00[1_0_3](对应开始时间 : 2011年12月) …… 附-24
■ ROM版本3.01[1_0_3](对应开始时间 : 2012年6月) …… 附-24
附 - 6　词汇•用语及略语的说明 …… 附-25

第 1 章　概　要

1 - 1　　概要 • 特长

■ 概　要

计装网络模块 NX 采用以太通讯标准，实现了「分散控制」、「高速通讯」、「省接线」、「省工程费」，满足了客户对环境要求、提高品质、提高生产性的要求。调节器模块 NX-D15/25 是 1 台最多可进行 4 个回路的 PID 控制的模块型调节器，调节器模块 NX-D35 是 1 台最多可进行 2 个回路的 PID 控制的模块型调节器。

■ 特　长

● 对应高速通讯

- 以太通讯标准配置
  各模块配置有以太通讯功能。
  不只在模块连接时并且在分散时，采用串级连接方式(Daisy Chain)可大幅节省接线。
  各模块备有RS-485通讯功能。
  可与上位系统、可编程逻辑控制器(PLC)、显示器等高速通讯。
  可导入本公司产监视、控制系统中。
- 实现真正的分散配置
  以太通讯连接的场合，即使在分散配置时，也能与连接配置的功能无差别地使用。
- 通讯的冗余化
  作为以太通讯网络，备有非环形通讯/环形通讯的2种形式的通讯。

● 硬件

- 小型化及高性能
  30×100×104mm的超小型本体。
- 简单组装
  底板、本体、端子台的3部件构造。考虑了施工的便利性，不需工具即可进行安装/拆卸
- 连接运行 • 分散配置
  可把模块间的输入输出信号进行连接。同时，即使在分散配置使用时，也能像连接使用时一样，对模块进行连接。
- 可单体动作
  1台中集成了电源/控制/通讯。即使在通道数少的用途下，也可高效地利用，且节省了空间。

● 调节器功能

- NX-D15/25是1台可最多对4个回路，NX-D35是1台可最多对2个回路进行PID控制。
- 输入备有热电偶、热电阻、直流电流、直流电压，是可自由设定的全量程输入。
- 根据设定可对应串级（NX-D25/35）、加热冷却控制。
- 可把控制输出进行分支，控制多个操作端。
- 根据可选项，电流互感器、数字输入、数字输出中可各备4点
- 可对数字输入、数字输出及内部事件等进行逻辑运算处理。
- 通过模块间的数据传送功能，可利用其它模块的输入、输出。

● 工程工具

备有智能编程软件包 SLP-NX(另售品)。
通过以太连接，可同时连接多个模块。
这样，实现了总括管理 / 设定 / 监视，节省了工程费。

1 - 2　　型号构成

■ 调节器模块

基本型号	类型	环形连接	接线方法	ch 数	输出类型	可选项	追加处理	内　容
NX-								计装网络模块　NX
	D15							调节器模块 ±0.3%FS、500ms 采样周期 *1
	D25							调节器模块 ±0.3%FS、200ms 采样周期
	D35							调节器模块 ±0.1%FS、100ms 采样周期
		N						非环形通讯
		R						环形通讯
			T					螺丝端子台
			S					螺钉型端子台 *5
				2				2ch *2
				4				4ch *3
					T			晶体管输出
					C			模拟电流输出
					D			模拟电压输出
					M			晶体管输出（位置比例控制用）*3
					S			绝缘模拟电流输出（ch 间、电源）*3
					G			绝缘模拟电流输出（ch 间、电源）*3
						0		无
						1		电流互感器输入 带 4ch
						2		数字输出 带 4ch
						3		数字输入 带 4ch
						*4 4		数字输出 带 4ch（位置比例控制用）*3
							0	无
							D	带检验报告
							Y	对应追踪证明
							T	耐热处理品
							K	硫化对策处理品
							B	耐热处理品＋带检验报告
							L	硫化对策处理品＋带检验报告

*1 D15 不对应多回路协调控制。

*2 D15/25 不能选择 ch 数“2”。

*3 D35 不能选择 ch 数“4”。另外，ch 数“4”时，输出类型“M”、“S”、“G”不能选择可选项“4”。

*4 输出类型“T”、“M”时，不能选择可选项“4”。

*5 即将发售。

■ 通讯 BOX

基本型号	类型	环形连接1	环形连接2	端口数	可选项	追加处理	内　容
NX-							计装网络模块　NX
	CB1						4 端口自适应 HUB
	CB2						4 端口自适应 HUB（附状态输出）
		N					串级连接（侧面连接器）　非环形通讯
		R					串级连接（侧面连接器）　环形通讯
			N				串级间连接（前面端口）　非环形通讯
			R				串级间连接（前面端口）　环形通讯
				04			4 端口
					0		RJ-45
					1		RJ-45×3、2 芯 LC×1
						O	无
						D	带检验报告
						T	耐热处理品
						K	硫化对策处理品
						B	耐热处理品＋带检验报告
						L	硫化对策处理品＋带检验报告

■ 通讯适配器、终端适配器

基本型号	类型	可选项1	可选项2	可选项3	可选项4	追加处理	内　容
NX-							计装网络模块　NX
*1	CL1						通讯适配器　左连接用
*1	CR1						通讯适配器　右连接用
*1	TL1						终端适配器　左连接用
*1	TR1						终端适配器　右连接用
		0					无
			0				无
				00			无
					0		无
						0	无
						D	带检验报告
						T	耐热处理品
						K	硫化对策处理品
						B	耐热处理品＋带检验报告
						L	硫化对策处理品＋带检验报告

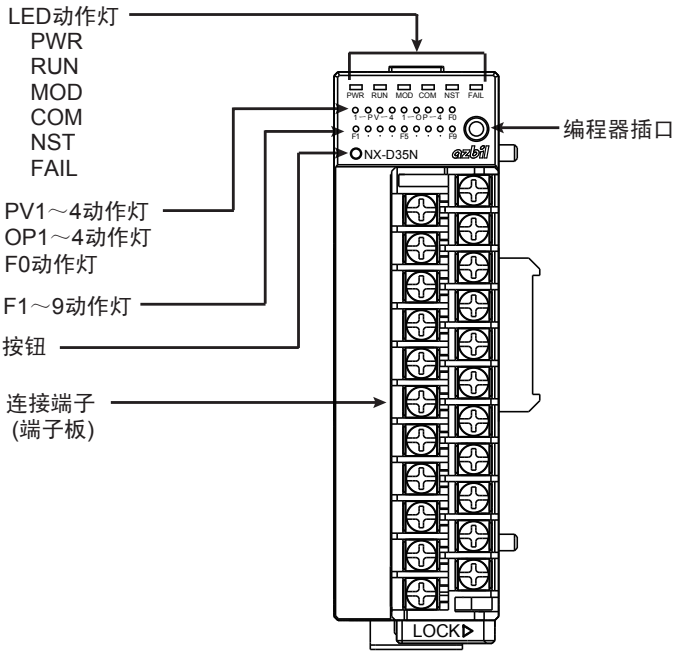
*1 左右是指安装后从正面看到的方向。

1 - 3　　各部分的名称及功能

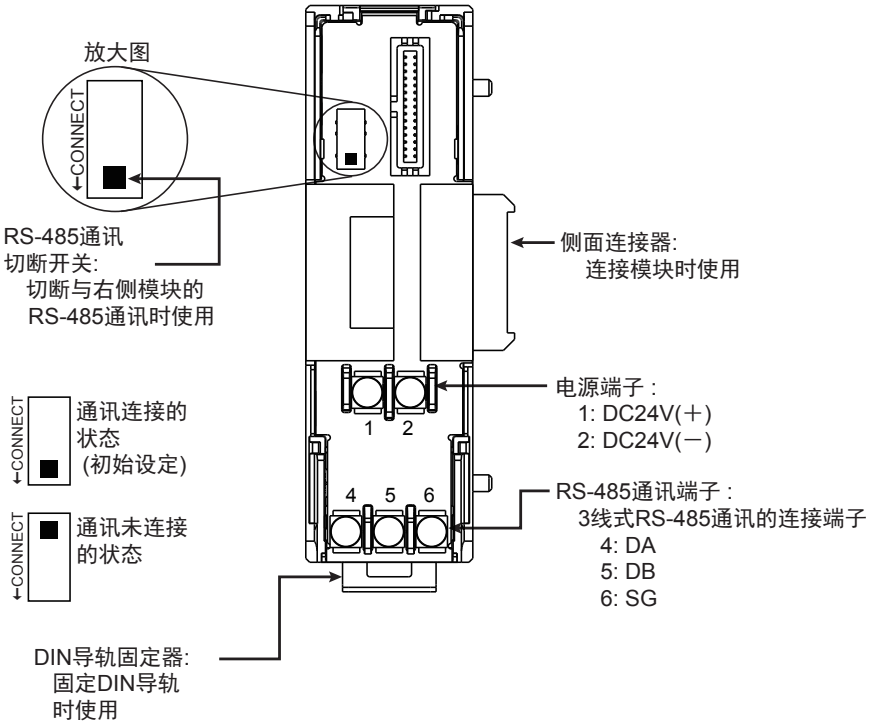
■ 调节器模块

● 本　体

本体的显示部因型号 (功能) 而异。

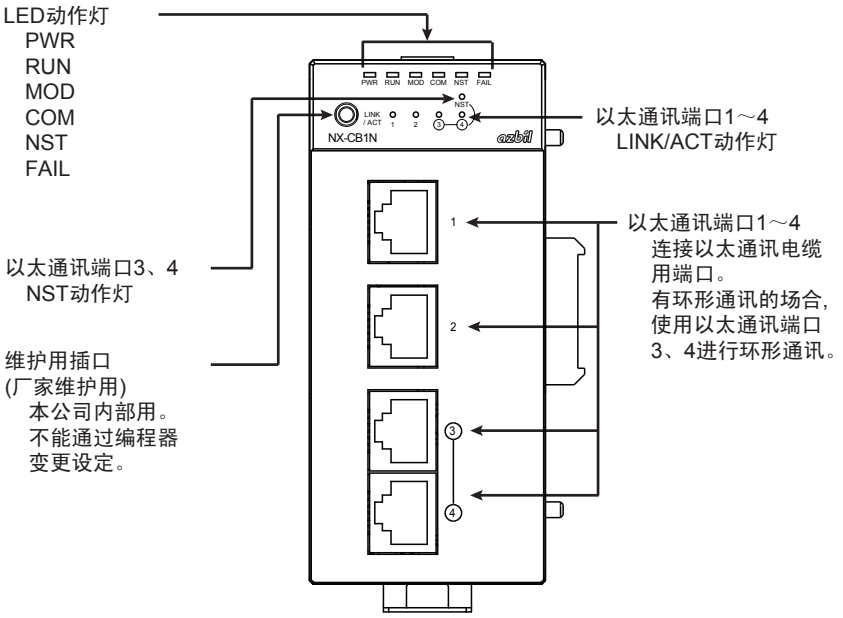


● 底　板

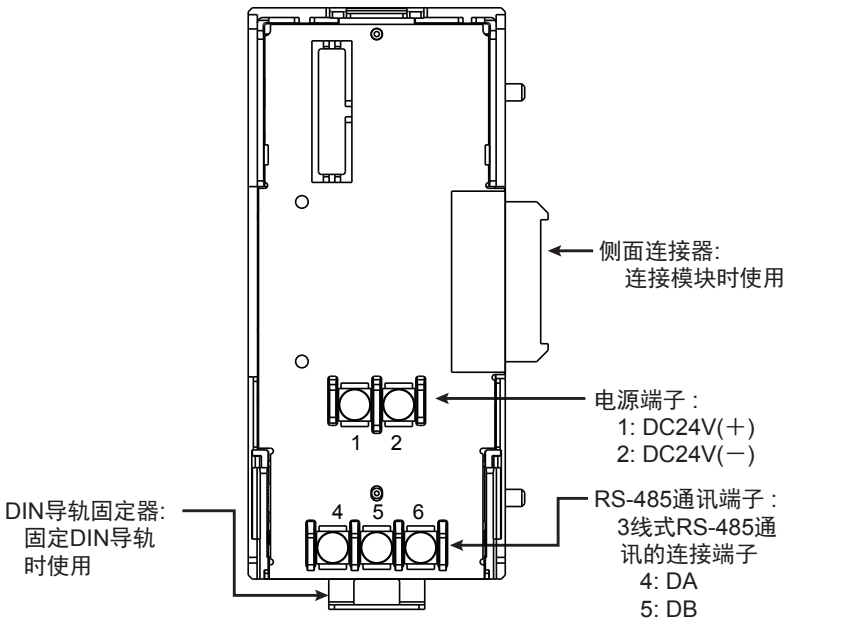


■ 通讯BOX

● 本　体



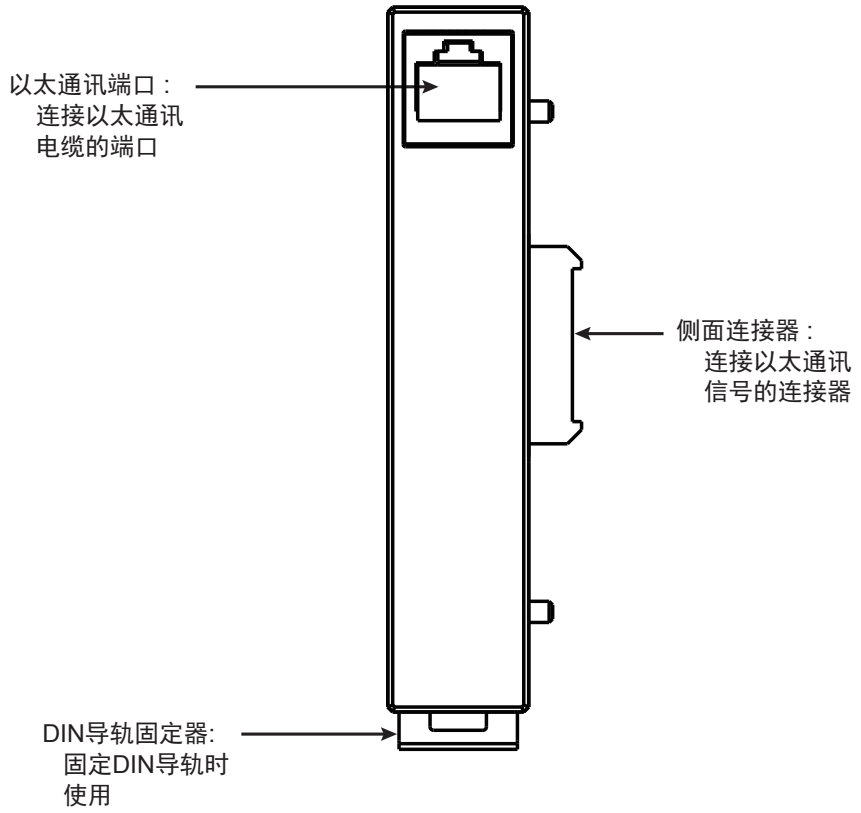
● 底　板



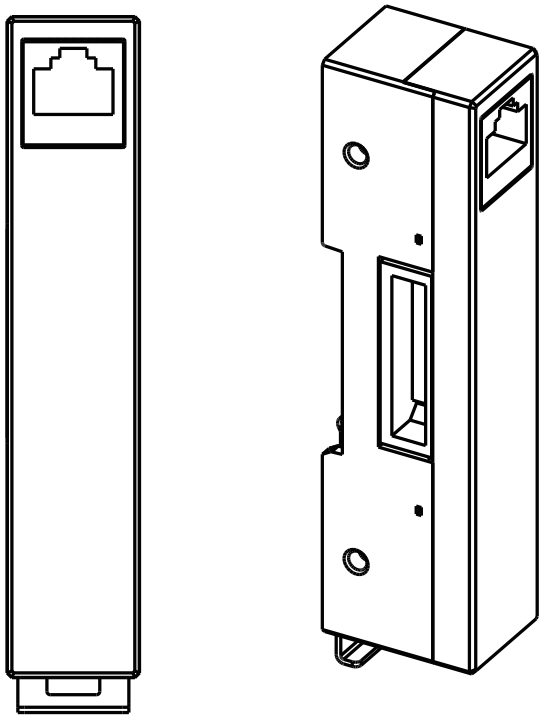
* 与右侧的模块连接。

■ 通讯适配器

● 左连接用

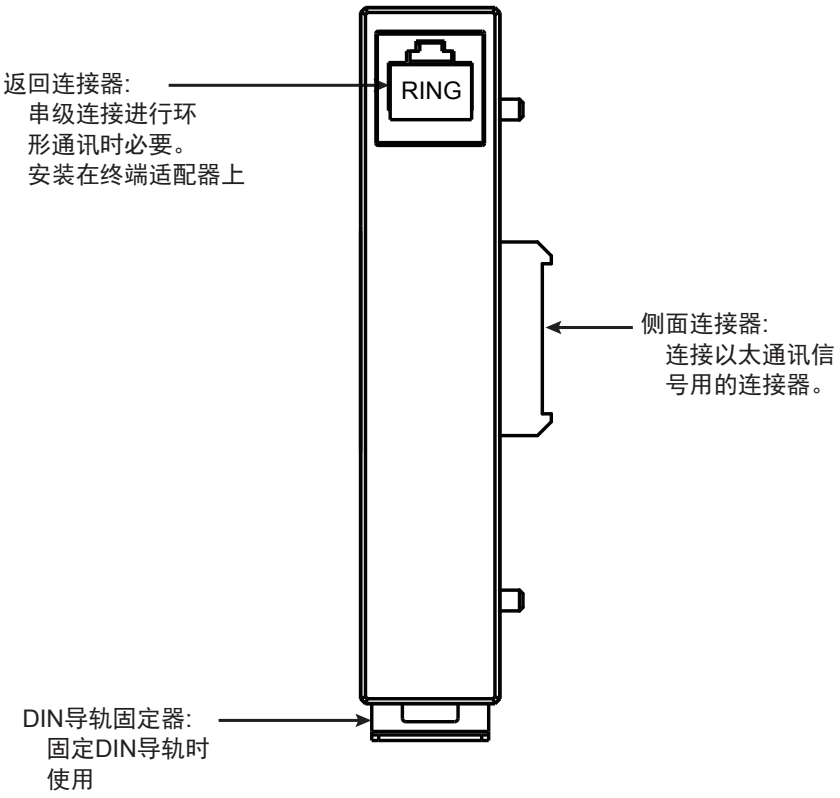


● 右连接用

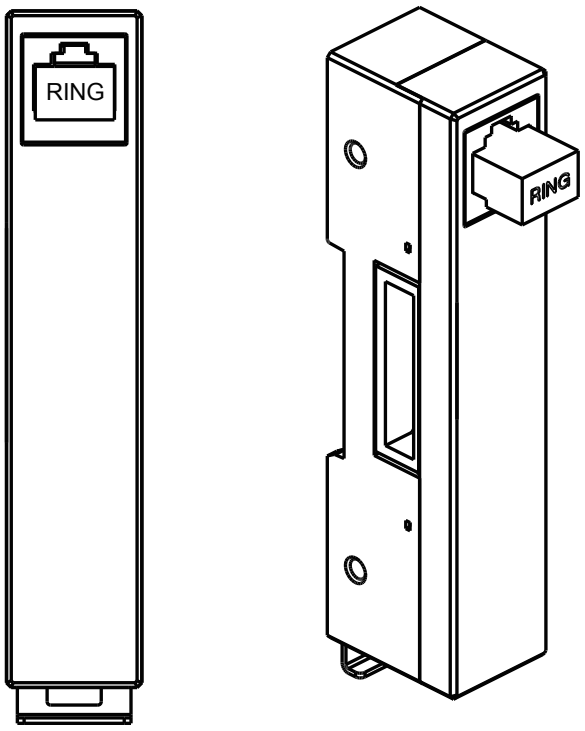


■ 终端适配器

● 左连接用



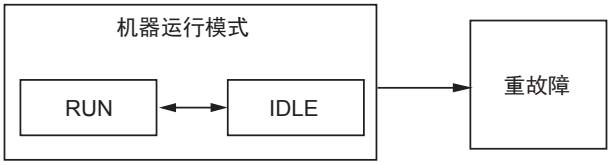
● 右连接用



1 - 4　运行模式

■ 运行模式

机器运行模式的变化如下。



RUN　：模块动作状态 (全功能)
IDLE　：模块的输入输出及控制动作将停止
重故障：模块重故障，模块的控制动作停止

■ 各运行模式的输入输出

各运行模式的输出如下。
（ROM 版 3.00［1_0_3］之后）

状态 / 输入输出的种类	启动中 电源投入延时中	机器运行模式 RUN	机器运行模式 IDLE	重故障
PV 输入、MFB	不可读出	动作状态	保持最终运算结果	保持最终运算结果
数字输入	OFF	动作状态	保持最终运算结果	保持最终运算结果
数字输出 （晶体管输出）	OFF	动作状态	IDLE 时 /SV 通讯异常时动作 *1 （初始值 =OFF）	OFF
模拟电流输出 模拟电压输出	0mA 0V	动作状态	DLE 时 /SV 通讯异常时动作 *1*2 （初始值 =0.0%）	－ 10.0%*3

*1　ROM 版本 2.02[1_0_2] 之前，输出记载的初始值。

*2　输出的实际电流、实际电压为连续输出库的项目名：输出量程设定的零侧输出。

*3　输出的实际电流、实际电压为连续输出库的项目名：输出量程设定的量程的－ 10.0% 的输出。
但是，实际电流输出的下限约为 0mA、实际电压输出的下限为 0V。

■ 各运行模式或状态下的通讯动作

ROM 版本 3.00［1_0_3］之后　　○：有效　×：无效

动作种类	启动中	机器运行模式 RUN	机器运行模式 IDLE	重故障 *1	底板 EEPROM 异常 （AL88）*1	底板 / 本体型号 不一致 （AL54）*1	底板 / 本体通讯设定 不一致 （AL53）*1
上位通讯	×	○	○*2	×	×	×	○*2
编程器通讯			○	△*3	○	○	○
模块间数据传送功能能（送信）			×	×	×	×	×
模块间数据传送功能能（收信）							×
多回路协调控制							×

*1　机器运行模式为 IDLE 模式。

*2　在编程器的参数写入中，机器运行模式变为 IDLE，上位通讯无效。

*3　以太网不可进行编程器通讯。可通过编程器插口进行通讯。

参 考

- 有关包含电源投入时的通讯的详细动作请参阅
  ☞ 7-13　电源投入时启动延时　（7-24 页）。
- ROM 版本 2.02［1_0_2］之前如下所示。

	启动中	机器运行模式 RUN	机器运行模式 IDLE
上位通讯	×	○	○*1*2
编程器通讯	×	○	○
模块间数据传送功能	×	○	×
多回路协调控制	×	○	×

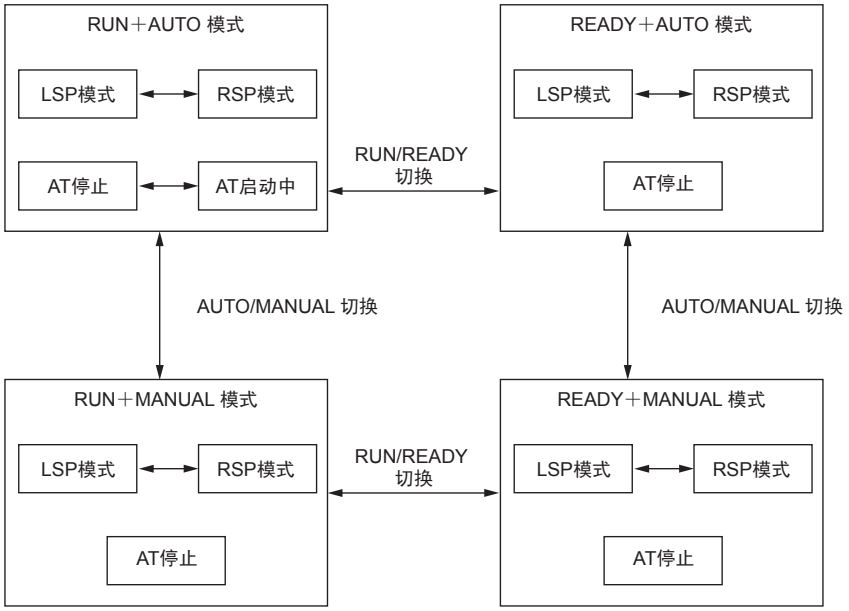
*1　重故障或 AL88(底板 EEPROM 异常) 发生时机器运行模式将变为 IDLE，上位通讯无效。(ROM 版本 2.00［1_0_1］之后)

*2　编程器的参数写入中时，机器运行模式变为 IDLE，上位通讯无效。

- IDLE 对应 ROM 版本 2.00［1_0_1］之后的功能。
- 与管理模块组合进行多回路协调控制的场合，调节器模块置于管理模块管理下。(ROM 版本 2.00［1_0_1］之后)
- 管理模块为 IDLE 模式时，管理模块管理下的调节器模块将联动成为 IDLE 模式。
- AL88 (底板 EEPROM 异常)、AL53（底板 / 本体通讯设定不一致）、AL54（底板 / 本体型号不一致) 发生时将变为 IDLE 模式。(ROM 版本 2.00［1_0_1］之后)
- 在编程器的参数写入中，为 IDLE 模式。(ROM 版本 2.00［1_0_1］之后)
  ※但当下述情况发生时将复位 (再启动)。
  - 扫描周期参数的设定与项目中设定的值不一致时。
  - 管理模块管理下或离开管理模块管理的场合。
- 有关上位通讯等的动作请参阅
  ☞ 1-4　运行模式　（1-7 页）。
- ROM 版本 2.01［1_0_1］之前，IDLE 中进行 PID 运算的初始化。
- ROM 版本 2.02［1_0_2］之后，IDLE 中不进行 PID 运算的初始化。
- 请参阅
  ☞ 7-23　IDLE 时 / 管理模块通讯异常时动作　（7-38 页）。
  根据重故障的内容不同输出的标记不同。
  ☞ 第 14 章　故障时的对应　（14-1 页）。

■ 回路模式

回路模式的变化图如下。



RUN　　：控制状态

READY　：控制停止状态

AUTO　　：自动运行(本机自动决定操作量)

MANUAL：手动运行(操作量可用手动操作)

LSP　　：本地SP(由本机中存储的SP进行控制)

RSP　　：远程SP(来自外部机器的模拟输入作为SP)

AT　　：自整定(基于限幅循环法的PID常数自动设定)

第 2 章　安　装

⚠警告

请务必在完全切断本机及其连接机器的电源后再进行本机的安装、拆卸及接线。
否则有触电的危险。

⚠注意

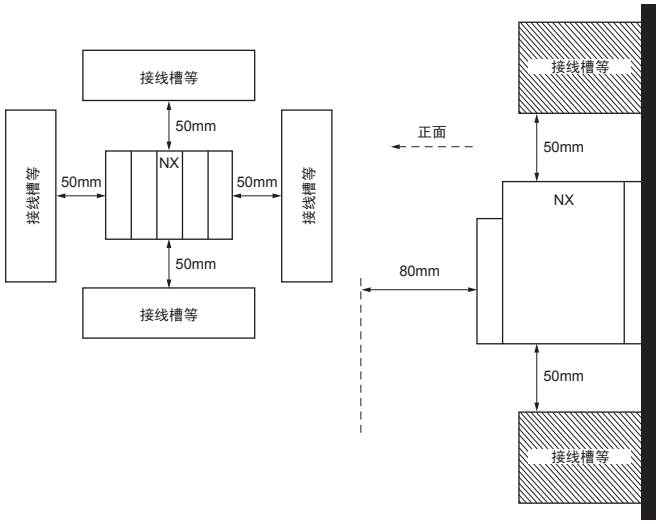
请在规格书中记载的使用条件（温度、湿度、电压、振动、冲击、安装方向、环境等）范围内使用本机。
否则有发生火灾、产生故障的危险。

请勿堵塞本机的通风孔。
否则有发生火灾、产生故障的危险。

请勿让线头、切屑、水等进入本机内部。
否则有发生火灾、产生故障的危险。

■ 安装场所

作为吸气、拆卸、接线、维护用的空间，请在设计时保持上方向50mm、下方向50mm、左右方向50mm、正面方向80mm以上的空间。
请与其它机器或别的列上配置的本机相距100mm以上的距离。
另外，请勿安装在电力设备等发热物上。



请勿安装在如下场所。

- 超过规格范围的高温、低温、高湿度、低湿度的场所
- 含硫化气体等腐蚀性气体的场所
- 含粉尘、油烟等场所
- 直射阳光、风吹雨淋的场所
- 机械振动、冲击超过规格范围允许的场所
- 高压线下、焊接机及电气干扰发生源的附近
- 离锅炉等高压点火装置15m以内
- 受电磁场影响的场所
- 有可燃性液体或蒸气的场所
- 室外
- 输入输出的共模电压：对大地间的电压为30Vrms以上、峰值42.4V以上、DC60V以上的场所

■ 端子台的安装 / 拆卸

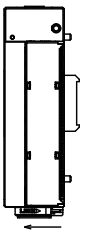
! 使用上的注意事项

- 端子板在
  - 本机设置前接线时
  - 维护时

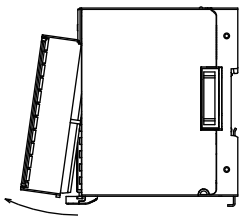
  作业以外时请勿拆卸。
- 螺丝端子板与其主体、螺钉型端子板与其主体成对调整精度。不可替换为其它对。

● 拆卸方法

① 把端子板的固定销往左滑动，解除端子板的固定。

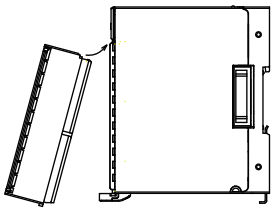


② 从端子板的下部往面前拉即可拆下。

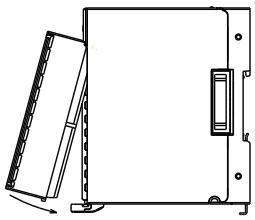


● 安装方法

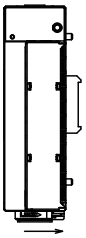
① 把端子板斜放，将端子板上部插入外壳的槽中。



② 按压端子板下部即安装完成。



③ 端子板的固定销向右滑动，固定端子板。



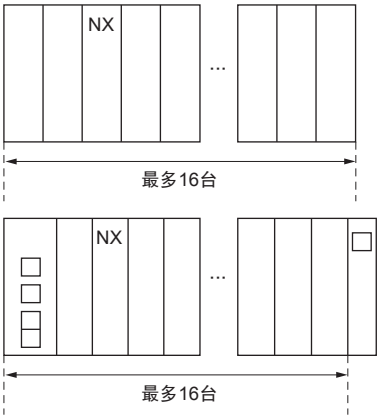
■ 模块的连接

本机可通过底板左右的连接器与别的模块连接。
通过这种连接，各模块的电源及通讯即被连接，可节省接线。RS-485通讯可通过底板上的RS-485通讯切断开关，切断与右侧模块的连接。

1个连接可最多把16台的模块连在一起。
分散配置的场合，如果横向尺寸过大或需连接超过16台模块的场合，请使用通讯适配器分成2个以上连接。

! 使用上的注意事项

- 模块连接数中不包含以下模块。
  - 通讯适配器
  - 终端适配器

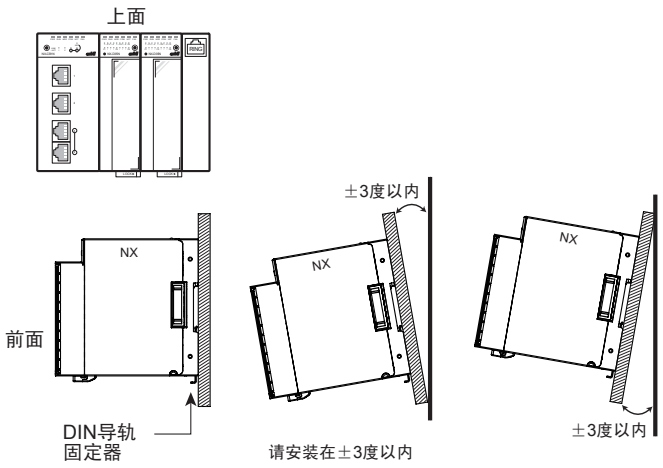


■ 安装方法

可把本机安装在DIN导轨上。
DIN导轨固定后，请把DIN导轨固定器充分拉出后把底板挂在导轨上，然后按压DIN导轨固定器直到听到咔哒声为止。

! 使用上的注意事项

- 请把本机连接完毕后再安装在DIN导轨上。
- 请把本机安装在垂直的面上，把DIN导轨的固定器置于下侧。



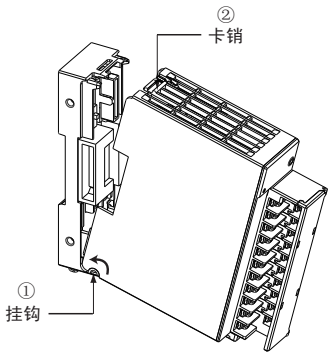
■ 把本体安装在底板上

! 使用上的注意事项

- 请把同包装的底板与本体组合使用。
- 首先把本体下部的挂钩挂在底板上，挂钩有损坏的可能。

① 把本体下部的挂钩挂在底板上。

② 按压本体上部直到卡销发出咔哒声。



拆卸时，按压上部卡销的同时往面前轻拉本体。

第 3 章　接　线

3 - 1　　接线时的注意事项

⚠警告

请务必在完全切断本机及其连接机器的电源后再对本机进行安装、拆除及接线作业。
否则有触电的危险。

请在通电前务必确认接线准确无误。
错误接线，有导致机器发生故障及危险灾害的可能。

⚠注意

请勿拆卸本机。
否则会引起故障。

请勿让线头、切屑、水等进入本机内部。
否则有发生火灾、产生故障的危险。

请勿触摸电源端子等带电部件。
否则有触电的危险。

请务必在切断电源后再对本机进行接线作业。
否则会引起故障。

请按照本机连线的标准、指定电源及施工方法，正确接线。
否则有触电、发生火灾、故障的危险。

请确认连接处有无松动。
如有松动，会引起发热及故障。

请勿把本机中不使用的端子作为中继端子使用。
否则有触电、发生火灾、故障的危险。

请勿让输出部短路。
否则会引起故障。

请按规格书中记载的扭矩切实拧紧端子螺丝。
端子螺丝没有完全拧紧时，有发生火灾的危险。

有发生雷电浪涌危险的场合，请使用浪涌吸收器。
否则有发生火灾、产生故障的危险。

■ 接线时的注意事项

- 有关接线，请按相关标准执行。
- 请勿室外接线，受雷击时会损坏本机。
- 电源线的末端请用带绝缘保护的压接端子。
- 请参照本机侧面的接线图确认仪表型号及端子编号后，再进行接线作业。
- 请采用与 M3 螺丝适合的压接端子连接各端子。
- 请注意压接端子等不要与相邻的端子接触。
- 请把本机的信号线及电源线远离其它动力线或其它电源线 60cm 以上的距离。同时，请勿配置在同一接线管或线槽内。
- 与其它仪表并联的场合，请仔细调查其它仪表的条件后再连接。
- 请把加热器的电线贯通在电流互感器中。
  另外，加热器的电流请勿超过规格记载的容许电流范围。否则会损坏本机。
- 本机的电源投入后，为了仪表的稳定，会在约 10 秒钟内不起作用。其后才进入运行状态，为了满足规定的精度，需要预热 30 分钟以上。
- 接线完毕后，在通电前请确认接线无误。

3 - 2　　使用电缆

- 热电偶输入的场合，请把热电偶素线与端子连接。
  接线距离长的场合或热电偶端子连接的场合，请采用补偿导线延长后与端子连接。
  补偿导线请采用屏蔽线。
- 热电偶以外的输入输出中，请采用与JCS4364弱电计装用电缆相当的产品(通称计装用双绞线)

（参考）使用电缆例

功　能	电缆	尺　寸	接线长 *1	备　注
电　源	CVV、IV	1.25mm^2	30m 以下	
PV（TC）	JIS C1610（热电偶用补偿导线）	0.65mm	—	请参阅 PV 规格（接线电阻影响）　*2
PV（RTD）	CVVS 3C、MVVS 3C	1.25mm^2	—	请参阅 PV 规格（接线电阻影响）　*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
其它信号线	CVV、IV、KPEV、IPEV、IPEV-S、KPEV-S、MVVS	0.5 ～ 1.25mm^2	100m 以下	*2
以太通讯	UTP 电缆（4P） Cat 5e 以上（直通） （两端 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	（※）推荐请把DA与DB作为一对，SG用剩余的一对中的一根或两根。

*1　未考虑外部干扰的影响。

*2　干扰较多的环境下，请采用屏蔽线。

*3　请参阅 ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书「网络设计篇」 CP-SP-1313C 第2章 以太通讯构成。

3 - 3　　螺丝端子的连接

⚠注意

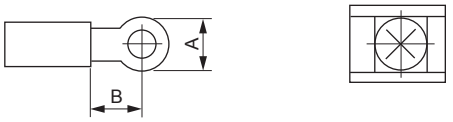
请按规格书中记载的扭矩切实拧紧端子螺丝。
端子螺丝没有完全拧紧时，有触电、发生火灾的危险。

请勿把本机中不使用的端子作为中继端子使用。
否则有触电、发生火灾、故障的危险。

请勿让输出部短路。
否则会引起故障。

对本机的端子部的连接进行说明。

请采用与M3螺丝匹配的压接端子进行本机的接线。



适合螺丝	A	B	推荐压接端子(参考)
M3	5.8mm 以下	5.5mm 以上	日本压接端子制造(株) 塑料绝缘圆形端子　V1.25-MS3

使用上的注意事项

- 在振动、冲击大的场所设置的场合，请务必采用圆形压接端子以防端子脱落。
- 压接端子请勿与相邻的端子接触。
- 端子螺丝的恰当拧紧力矩为0.5 ～ 0.7N•m以下。
- 把2个压接端子采用背靠背的方式，这样在1个端子螺丝上可连接2个压接端子。

3 - 4　　螺钉型端子的连接

⚠注意

请勿让输出部短路。
否则会引起故障。

对本机的螺钉型端子部的连接进行说明。

■ 使用棒端子连接

使用棒端子的场合，请使用 UL 规格对应的棒端子、压接工具。
另外，棒端子金属部的长度选定为 12mm。

• 推荐棒端子

电线尺寸	(株)OSADA 品名
AMG16	E1512
AMG18	E1012
AMG20	E7512
AMG22	E0512
AMG24	E0308

注　E0308 金属部的长度为 8mm，但由于套管直径小，向里插入能够充分接触。

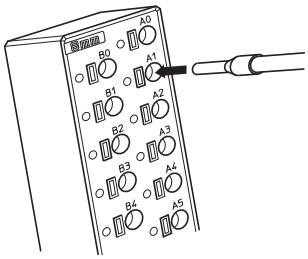
• 推荐压接工具　(株)OSADA　UA-520N

■ 使用单线 / 绞线连接

使用单线 / 绞线连接的场合，需出去覆盖物使得导体长度达到 8 ～ 9mm。
• 适合电线　AWG24（0.2sq）～ AWG16（1.25sq）
螺钉型端子台上部前面的电线的覆盖物需出去的目标长度，有标记。

● 电线的连接

请直接插入插孔内部。

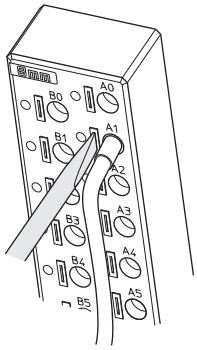


[!] 使用上的注意事项

- 使用绞线连接的场合，由于线径细而插入困难时，请边用平头螺丝刀按下拔出时使用的左侧按钮按插入。
- 绞线需要符合 UL 规格的场合，请焊接绞线顶端后再插入端子台。

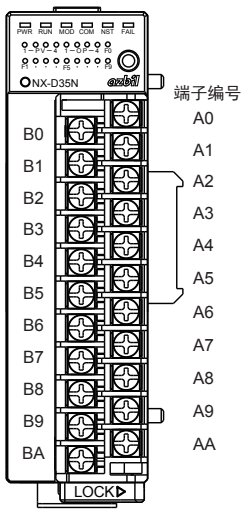
● 电线的拔出方法

请用平头螺丝刀直接按下插孔旁的按钮，拔出电线。

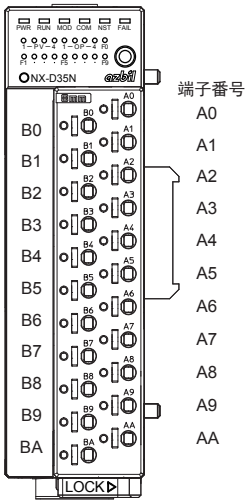


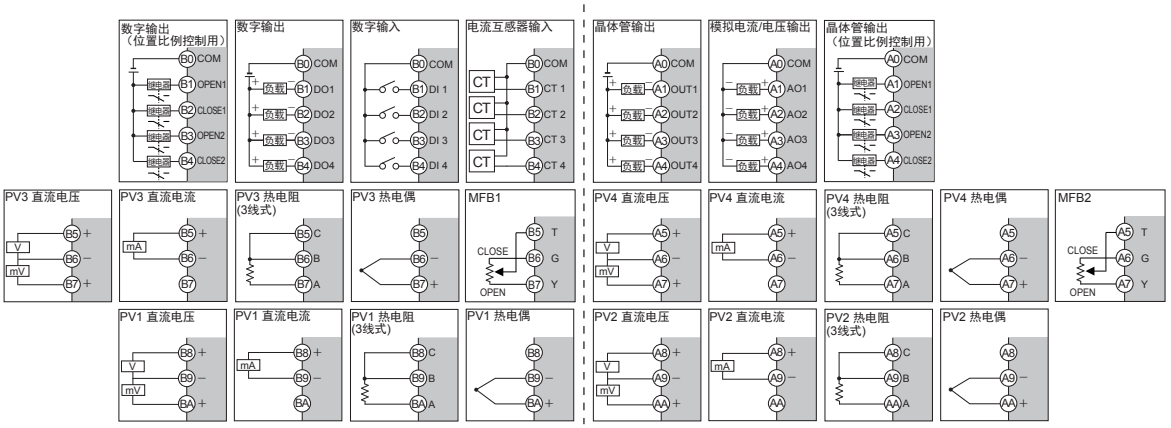
3 - 5　端子部接线图

• 螺丝端子台



• 螺钉型端子台





3 - 6　　电源的连接

■ 电源的连接

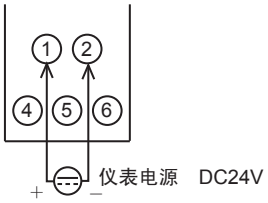
⚠警告

请务必在完全切断本机及其连接机器的电源后再对本机进行安装、拆除及接线作业。
否则有触电的危险。

⚠注意

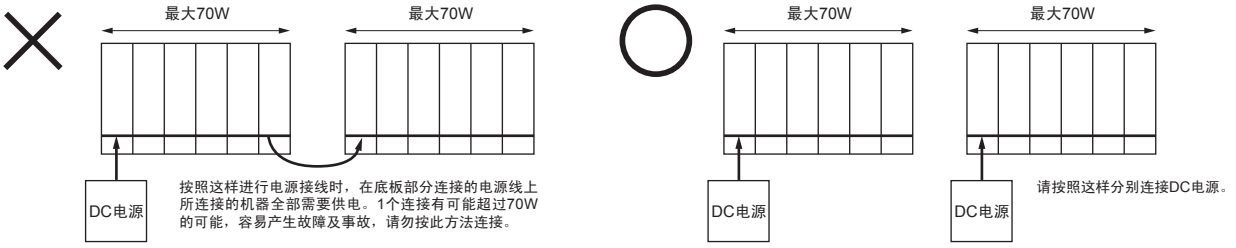
连接的模块全体的消耗功率不能超过70W。
否则有发生火灾、产生故障的危险。

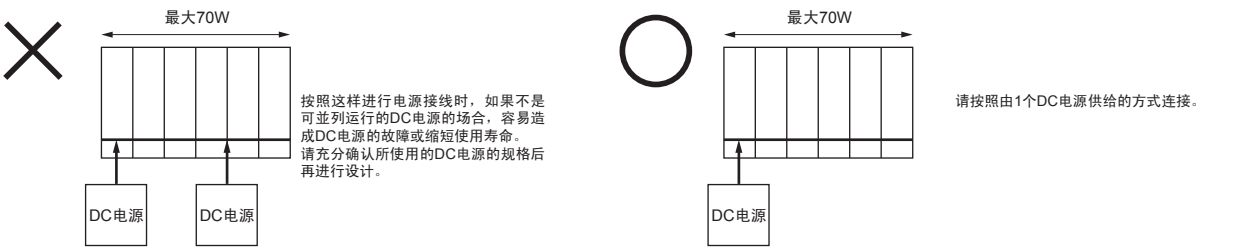
电源端子请按下图所示连接。



使用上的注意事项

- 由于连接的模块间其电源相互连接，因此请向连接的模块之一进行供电。
- 对端子台等进行I/O用电源接线的场合，I/O用电源请勿经由底板单元跨接接线，而是从电源直接接线。
- 请选择输出功率远大于连接模块消耗功率总和的电源。
- 为了符合UL规格，请连接到UL 2级电源。





■ 干扰对策

请考虑电源无干扰的影响。
来自电源的干扰较多的场合，请采用线路滤波器。
（本公司线路滤波器型号 : 81446364-001）
对启动迅速的干扰，请采用 CR 滤波器。
(本公司 CR 滤波器型号 : 81446365-001)

[!] 使用上的注意事项

- 线路滤波器的 1 次侧与 2 次侧电线捆绑在一起，也不要配置在同一接线管或线槽内。

■ 电源设计

根据所使用的模块的构成，必要的电源容量会不同。
需要确定必要的电源容量。
电源设计的步骤如下。

① 计算使用模块总的消耗电流。

② 考虑到冲击电流及功率降额等因素，决定电源的容量。

以下对电源的设计进行说明。

● 计算消耗功率

各模块通过侧面连接器，仪表电源 (DC24V) 相互连接。
各模块的消耗功率一览表如下。
根据使用模块的个数计算出合计消耗功率。

模块	类型 (型号)	消耗功率 (W)	电源投入时冲击电流	备　注
调节器模块	D15、D25、D35	4W 以下	20A 以下	动作条件下
数字•脉冲输入模块	DX1、DX2	4W 以下	20A 以下	动作条件下
数字输出模块	DY1、DY2	4W 以下	20A 以下	动作条件下
管理模块	S11、S12、S21	4W 以下	12A 以下	动作条件下
通讯 BOX	CB1	4W 以下	10A 以下	动作条件下
通讯适配器	CL1、CR1	—	—	不需要电源
终端适配器	TL1、TR1	—	—	不需要电源

● 选定必要的电源容量

通过上表计算必要功率，加上受环境影响的功率降额及负载率变化引起的功率降额，选定电源。

[!] 使用上的注意事项

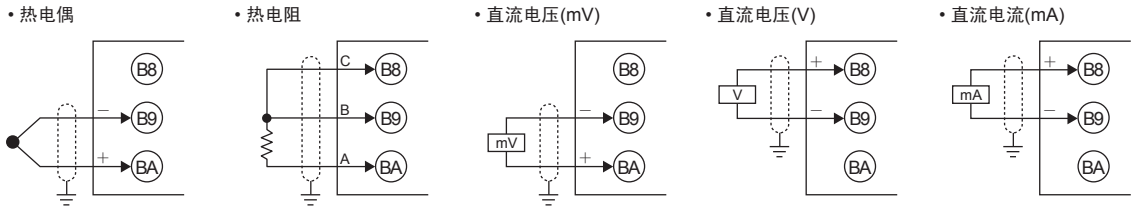
- 选择电源投入时可对应冲击电流 (动作条件) 影响的电源。
  如果不考虑因负载引起的功率降额及受环境温度影响的功率降额，则可能会降低电源的使用寿命。
  详细内容请向所使用的电源制造商询问。

3 - 7　　PV 输入的接线

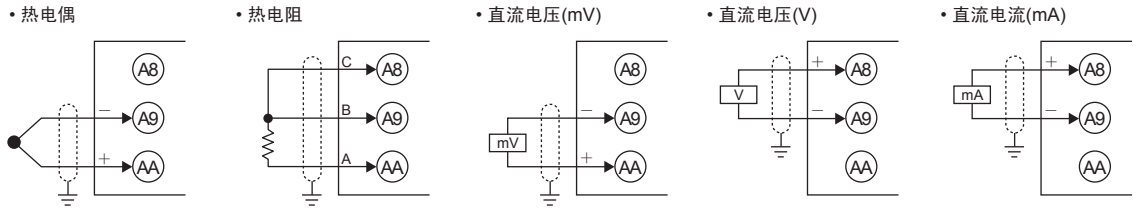
! 使用上的注意事项

- 请勿施加超过容许输入范围的输入量。否则会引起故障。
- 连接时请注意输入的极性。
- 热电阻的接线名称为A, B, B时, 与本机的连接是把接线A与本机的A端子、接线B的一根连接在本机B端子、另一根接线B连接到本机C端子上。
- 热电阻中使用齐纳安全栅的场合必须进行调整。详细内容请参阅 ☞ 7-25　齐纳安全栅调整和接线电阻的补偿　（7-42 页）。
- MFB输入只在NX-D35的输出型为M（晶体管输出位置比例控制型）或者可选项4（数字输出带4ch、位置比例控制用）时可以使用。

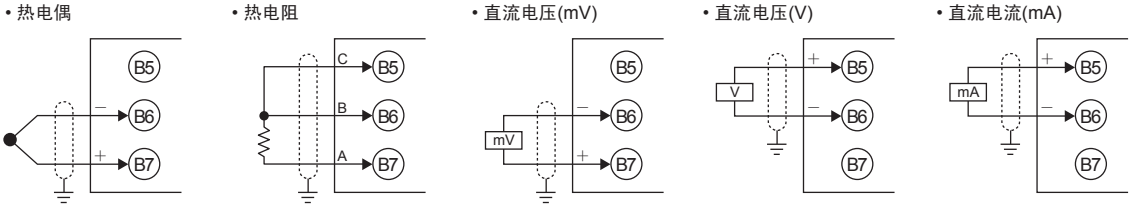
■ PV输入（PV1）



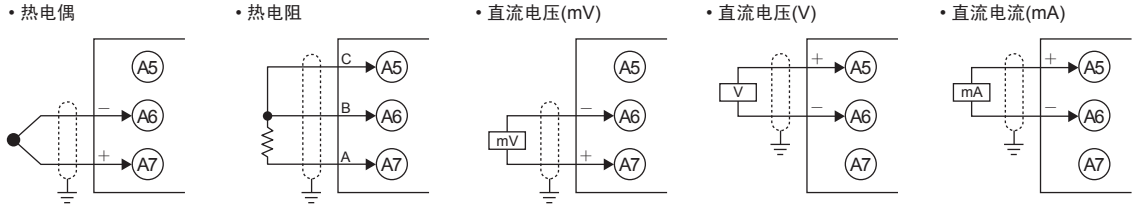
■ PV输入（PV2）



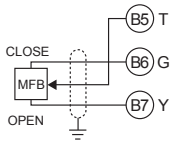
■ PV输入（PV3）



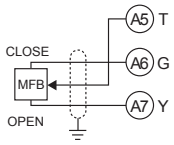
■ PV输入（PV4）



■ MFB 输入（MFB1）



■ MFB 输入（MFB2）

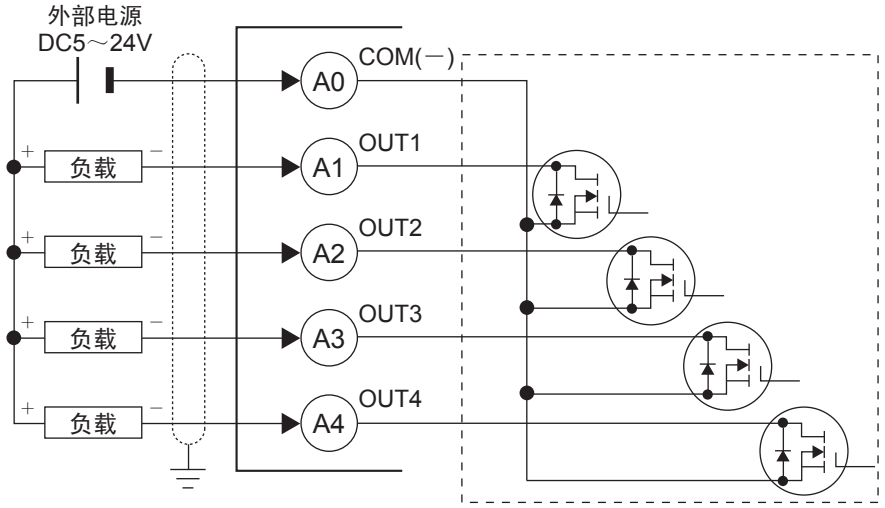


3 - 8　　晶体管输出、数字输出的接线

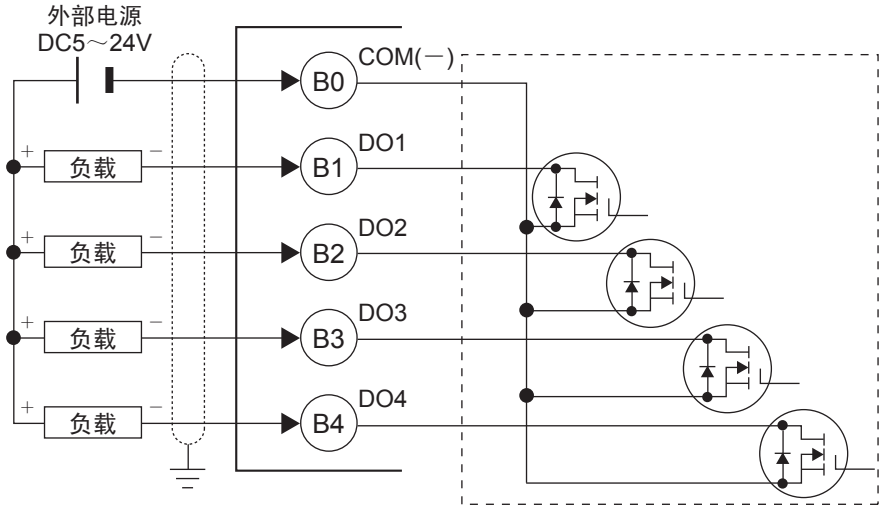
! 使用上的注意事项

- 马达、电磁阀等使用 L 负载的场合，请考虑把二极管与负载并联连接进行浪涌吸收。
- 连接时注意外部电源的极性。
- 在本机的电源处于投入的状态下，请勿进行负载的连接及拆卸。否则会引起本机及负载的故障。

■ 晶体管输出



■ 数字输出（DO）　※可选项



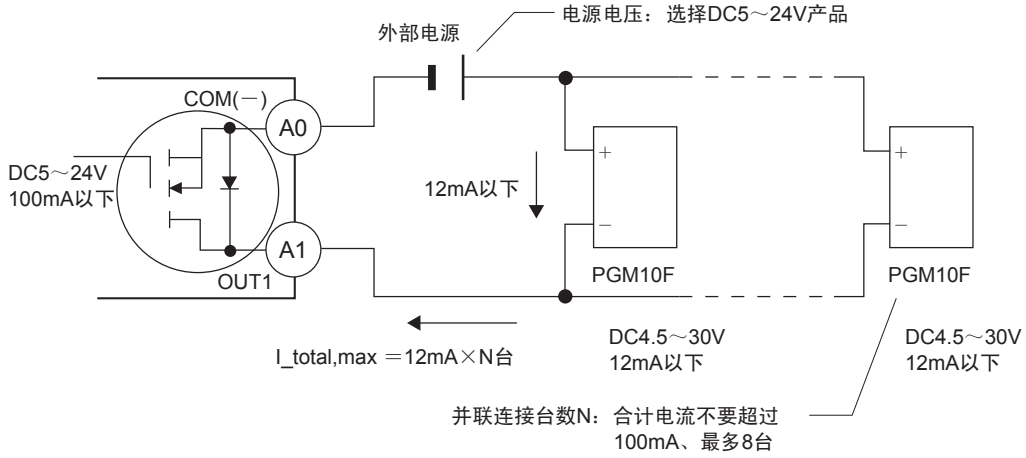
■ 与SSR（固态继电器）的连接

本机请选择输出类型：晶体管输出或者可选项：数字输出的型号。
请使用定电流类型的SSR。
请使用具备足够驱动SSR的电流容量的外部电源。

对使用的机器，请确认以下项目。

1. 外部电源的电流容量是否比并联连接台数的SSR输入电流（最大、合计）足够大。
   另外，合计电流是否在本机的输出容许电流范围内。
2. 外部电源是否在SSR输入电压范围及本机晶体管输出（数字输出）外部容许电源电压范围内。

● 与阿自倍尔㈱　PGM10F 系列的连接例



SSR	连　接	每 1 台输出的连接数	备　注
阿自倍尔　PGM10F	并　联	最多 8 台	计算出输入电流 12mA 以下
阿自倍尔　PGM10N	并　联	最多 10 台	计算出输入电流 10mA 以下
欧姆龙　G3PA	并　联	最多 14 台	计算出输入电流 7mA 以下
欧姆龙　G3PE	并　联	最多 14 台	计算出输入电流 7mA 以下

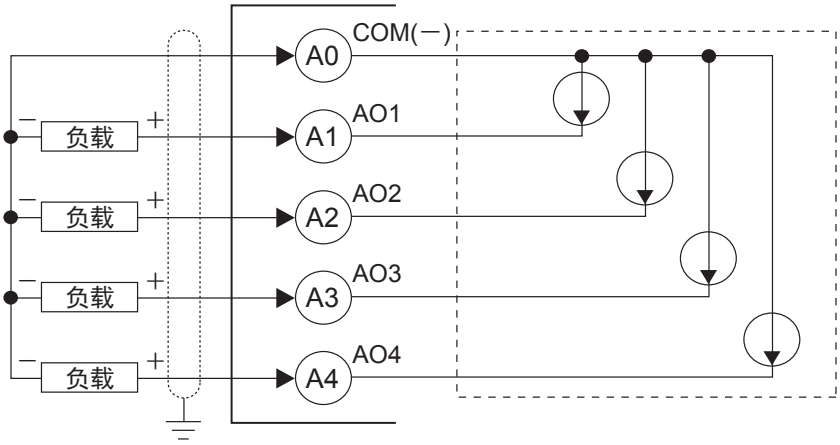
3 - 9　　模拟电流输出的接线

! 使用上的注意事项

- 在本机的电源处于投入的状态下请勿进行负载的连接及拆卸。否则会引起本机及负载的故障。
- 请把对方机器输入阻抗与接线电阻的合计控制在本机的容许负载电阻范围内。
- 本机的COM端子上最多可连接2个压接端子。
  与4ch进行接线连接的场合，请用外部端子台。

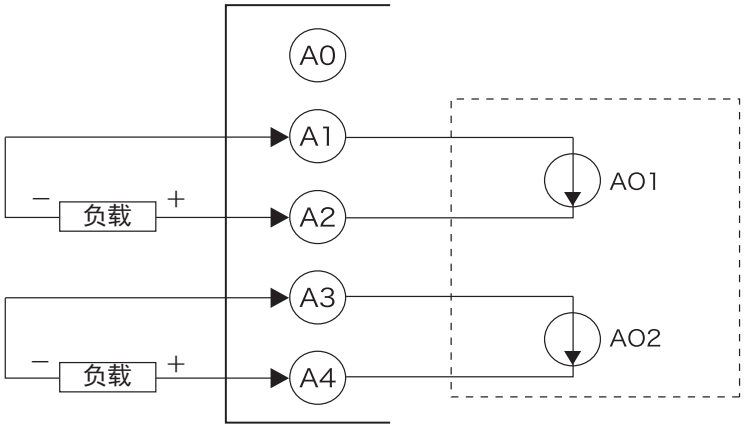
■ 模拟电流输出（AOC）

• 输出类型 C



DC4～20/0～20mA、
300Ω以下

• 输出类型 S

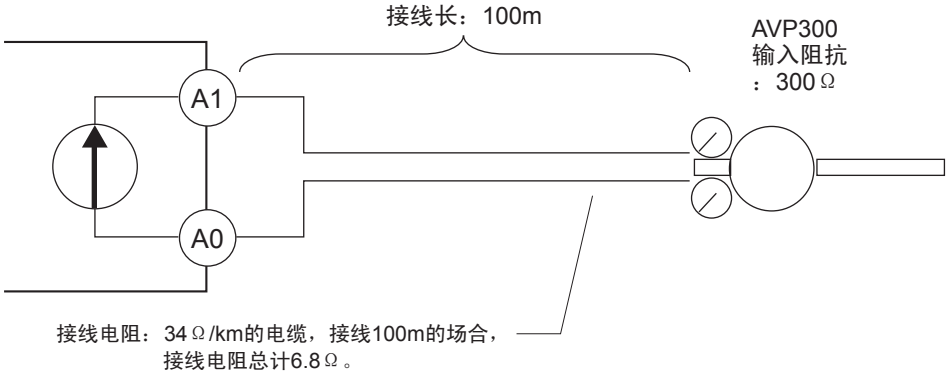


DC4～20/0～20mA、
600Ω以下

■ 与AVP300的连接例(输出类型C的场合)

本机的容许负载电阻为300Ω，这是能保证最大电流为22mA的电阻值。
与本公司AVP300(输入阻抗：300Ω)连接时需满足下述条件。
最大电流×(负载电阻＋接线电阻)＜6.6V　※根据300Ω×22mA=6.6V

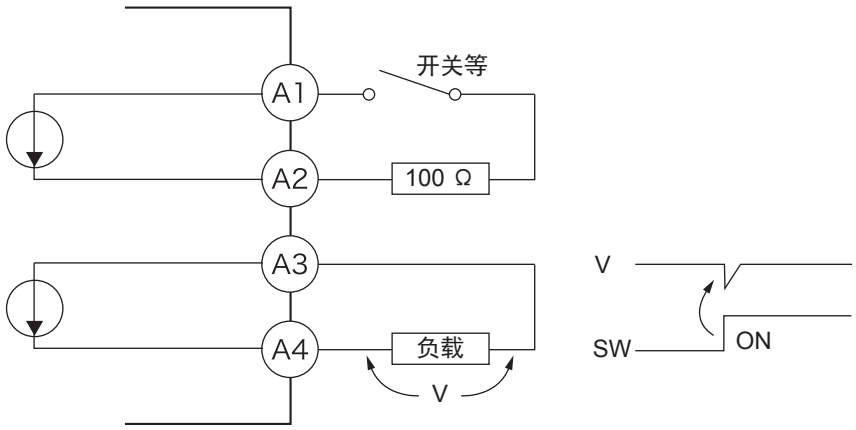
● 与阿自倍尔(株)　AVP300的连接例



最大电流 ＜ 6.6V/(300 + 6.8) ＝ 21.5mA　可连接。

■ 带电连接(输出类型S的场合)

使用 100Ω 以下的负载电阻的场合，请不要进行负载电阻的带电连接。会影响其它输出。



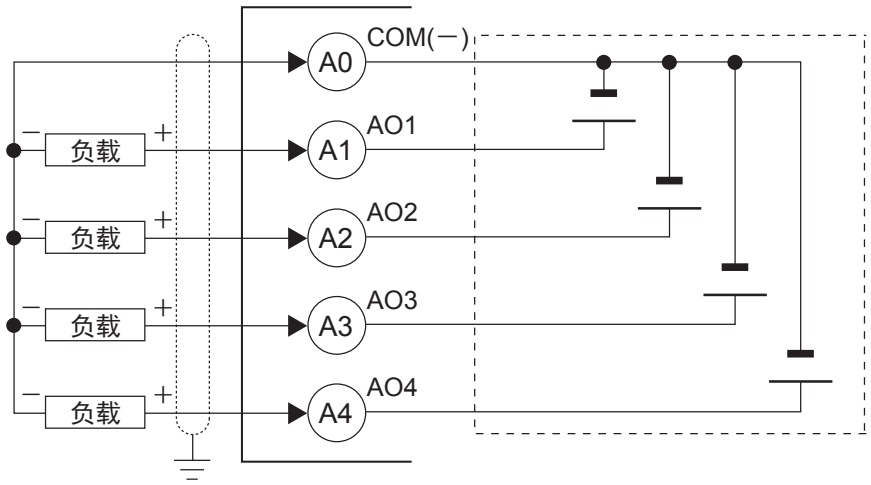
3 - 10　　模拟电压输出的接线

! 使用上的注意事项

- 在本机的电源处于投入的状态下请勿进行负载的连接及拆卸。否则会引起本机及负载的故障。
- 请把对方机器输入阻抗控制在本机的容许负载电阻范围内。
- 本机的COM端子上最多可连接2个压接端子。
  与4ch进行接线连接的场合，请用外部端子台。

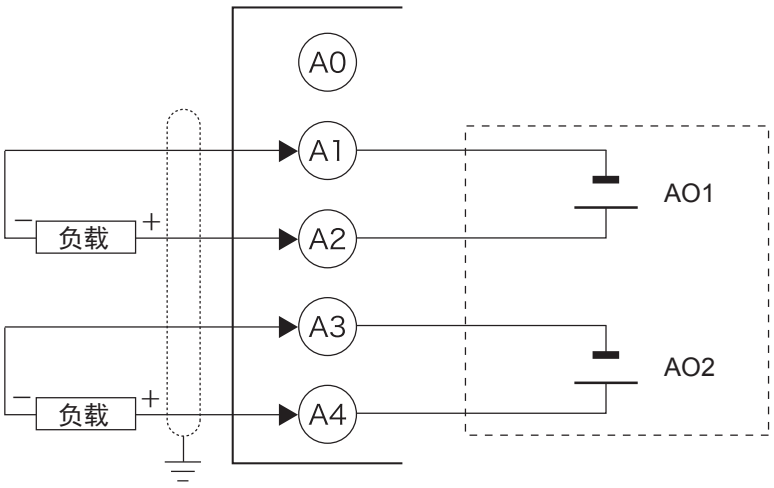
■ 模拟电压输出（AOV）

- 输出类型 D



DC0～5/1～5/0～10/2～10V、
4kΩ以上

- 输出类型 G



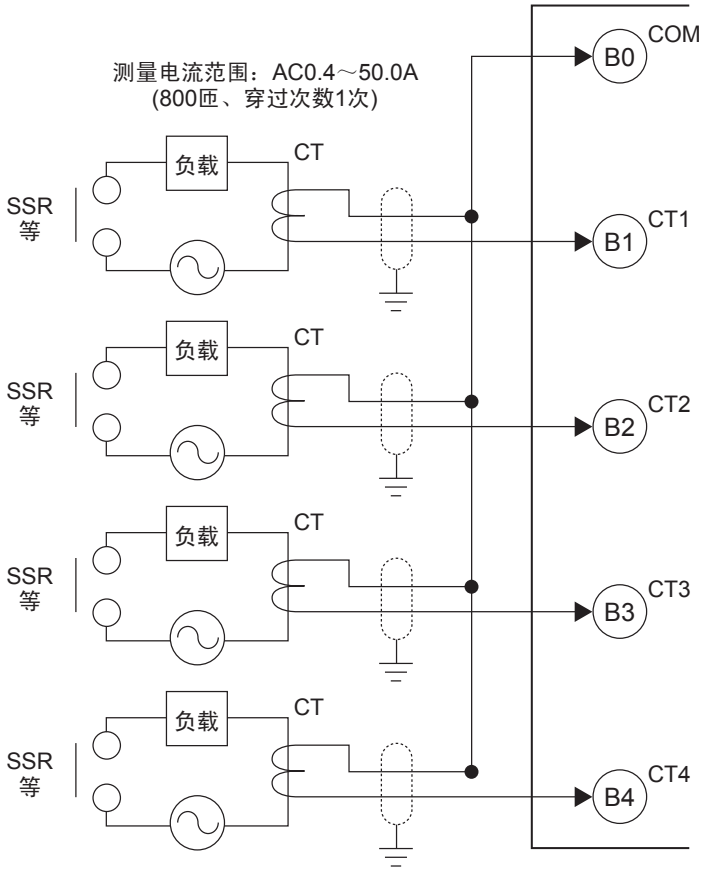
DC0～5/1～5/0～10/2～10V、
4kΩ以上

3 - 11　　电流互感器输入的接线

! 使用上的注意事项

- 在本机的电源处于投入的状态下请勿进行负载的连接及拆卸。否则会引起本机及负载的故障。
- 本机的COM端子上最多可连接2个压接端子。
  与4ch进行接线连接的场合，请用外部端子台。

■ 电流互感器输入(CT)　※可选项

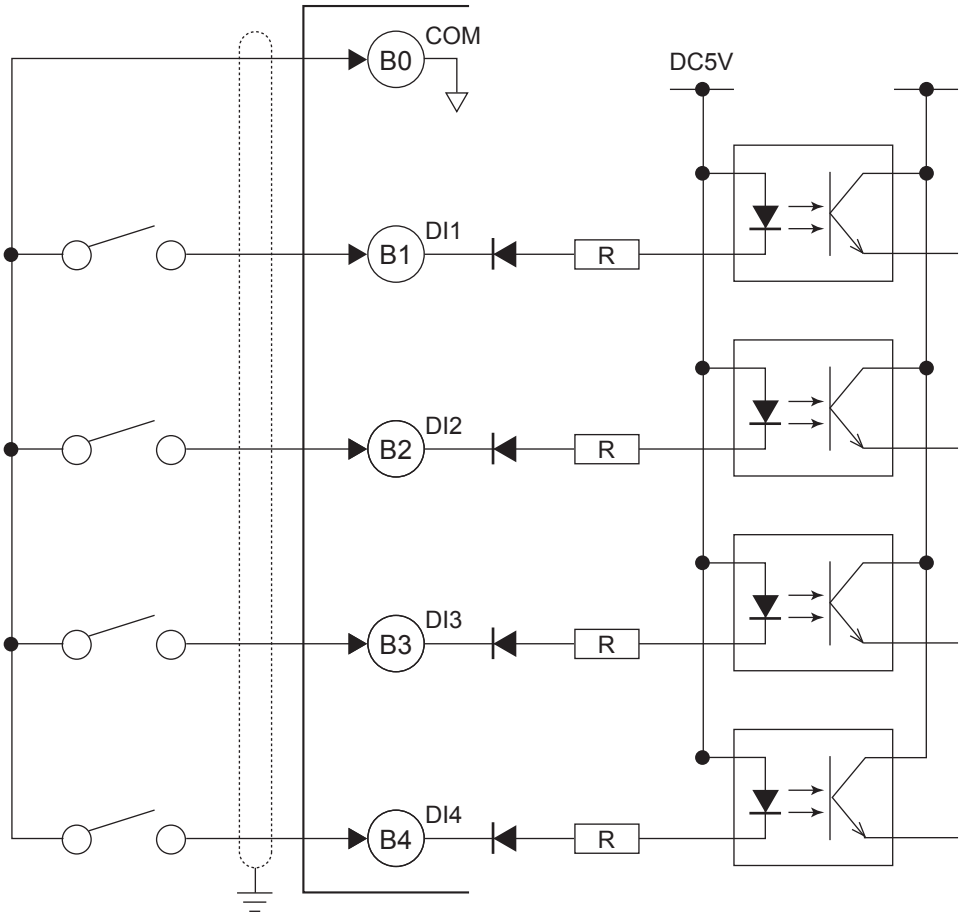


3 - 12　　数字输入（DI）的接线

! 使用上的注意事项

- 本机的数字输入为电源内置型。外部的接点请采用无电压接点。
- 针对本机短路时的端子电流、开路时的端子电压，请使用开闭能力有富余的接点。
- 本机的COM端子上最多可连接2个压接端子。
  与4ch进行接线连接的场合，请用外部端子台。

■ 数字输入(DI)　※可选项



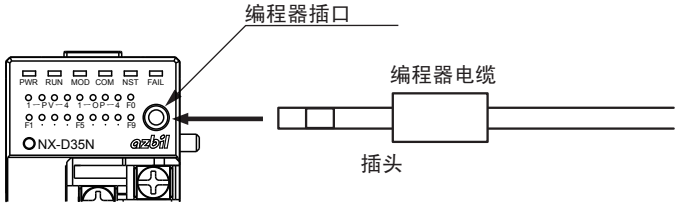
连接　　：无电压接点或晶体管(吸入型)
开路时端子电压：DC5V±10%
短路时端子电流：5.6mA TYP.

3 - 13　　以太通讯的连接

关于以太通讯的连接，请参阅

☞ 计装网络模块 NX　使用说明书「网络设计篇」CP-SP-1313C 的 1-3　本机的功能说明 (1-3 页)、第 2 章 以太通讯构成。

3 - 14　　编程器电缆的连接



使用上的注意事项

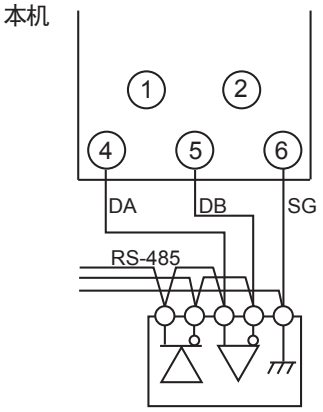
- 只能使用 USB 编程器电缆。
- 请把插头确实地插入编程器插口中。
- 请握住插头拔插编程器电缆，请勿牵拉编程器电缆。
- 在编程器电缆处于连接状态下，请勿对电缆及插头的上下左右方向施加力。否则，编程器电缆或编程器插口会损坏或影响其功能、性能。

参 考

- 有关编程器电缆的连接，请参阅
  ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书「网络设计篇」CP-SP-1313C 的 2-5 与外部机器的构成 (2-21 页)。

3 - 15　　RS-485 通讯的连接

CPL、MODBUS 的 RS-485 通讯请按下述方法连接。



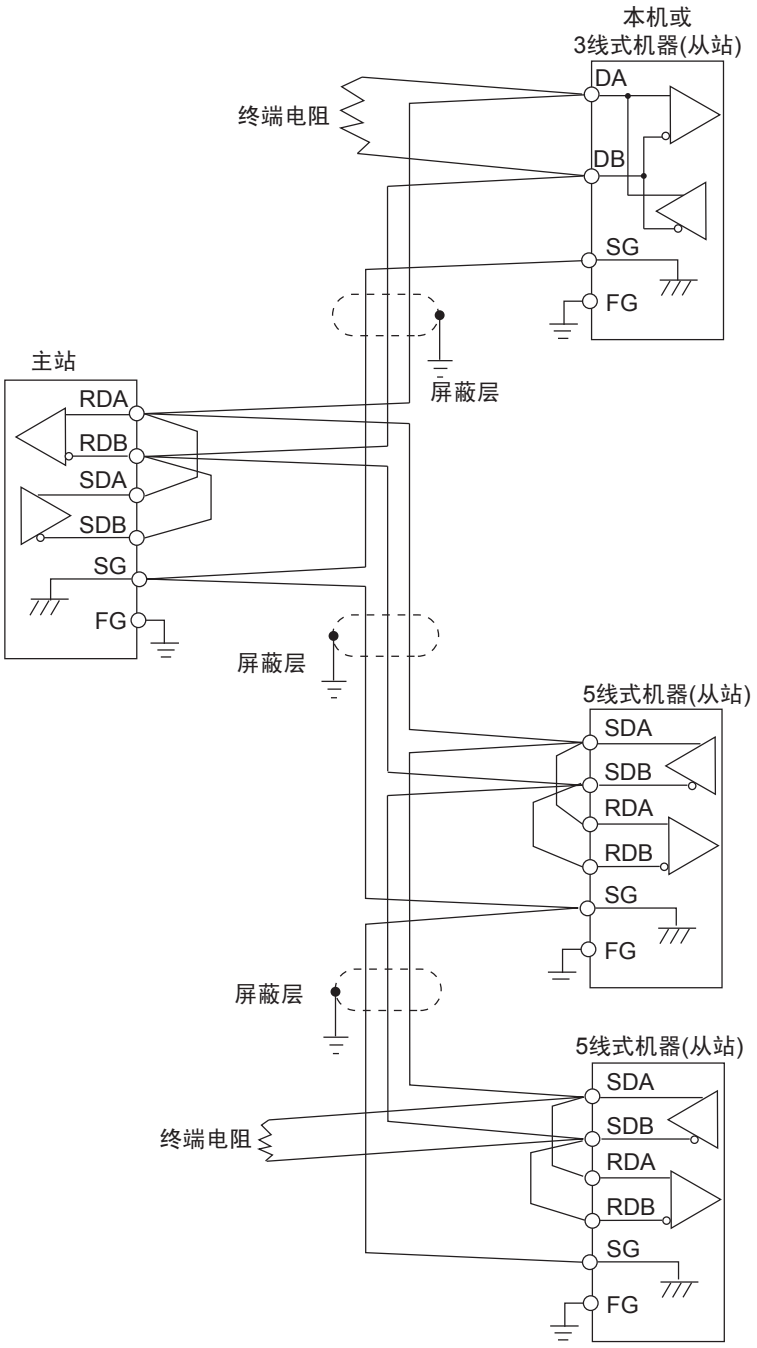
使用上的注意事项

- 通讯线路的两端请安装 150Ω ±5%　1/2W 以上的终端电阻。
  但同一线路上有禁止安装终端电阻的机器的场合，请按该机器的要求。
- 请务必连接 SG。如果不连接，通讯会有不稳定的情况。
- 通讯线请采用双绞线电缆。

参 考

- 有关 RS-485 通讯的连接，请参阅
  ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书「网络设计篇」CP-SP-1313C　第 3 章 串行通讯构成。

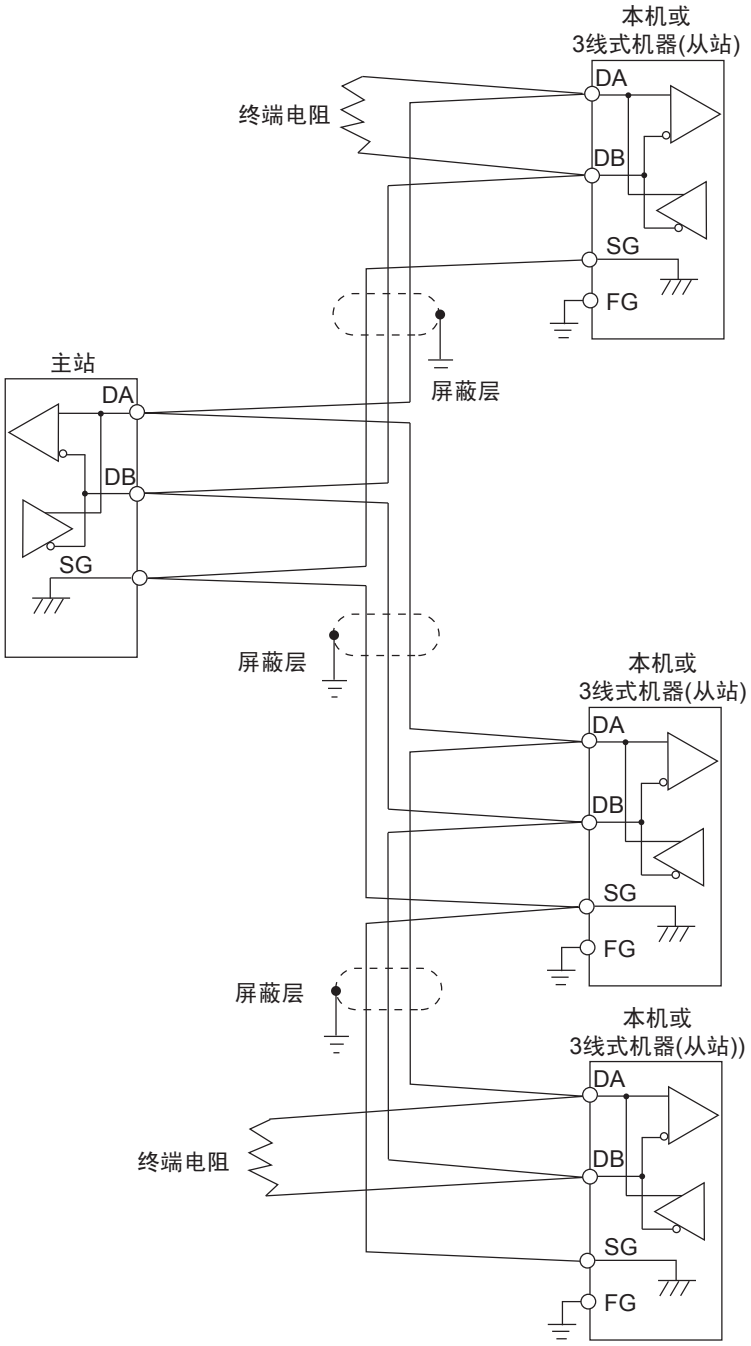
● 5线式机器混合存在的场合



! 使用上的注意事项

- 对不可安装终端电阻的机器(本公司SDC15/25/26/35/36、DMC10等)存在于通讯线路中的场合，请勿在本机的外部及通讯线上安装终端电阻。
- 本机无FG。

● 3线式的场合



! 使用上的注意事项

- 对不可安装终端电阻的机器(本公司SDC15/25/26/35/36、DMC10等)存在于通讯线路中的场合，请勿在本机的外部及通讯线上安装终端电阻。
- 本机无FG。

3 - 16　　干扰的发生源及降低干扰对策

干扰的发生源一般可考虑以下要素。

1. 继电器及接点
2. 电磁线圈、电磁阀
3. 电源线(特别是AC90V以上)
4. 电感负载
5. 马达的整流子
6. 位相角控制SCR
7. 无线通讯设备
8. 电焊机
9. 高压点火装置

作为干扰对策，可采取以下的有效办法。

1. 对启动迅速的干扰，采用CR滤波器非常有效。
   推荐CR滤波器　本公司型号:81446365-001
2. 对高频干扰，采用压敏电阻有效。
   推荐压敏电阻　本公司型号: 81446366-001（100V用）
   81446367-001（200V用）

! 使用上的注意事项

- 干扰对策在干扰发生源附近执行时有效。
- 压敏电阻发生故障时会短路，使用时请注意。

3 - 17　　输入输出间隔离

实线围住的部分与其它部分相互隔离。

<table>
<tr><td colspan="2">电源（含侧面连接器）*1</td></tr>
<tr><td>逻辑回路
编程器插口
RS-485、侧面连接器以太通讯*1
显示部（LED、开关等）
电流互感器输入（ch ～ 4）</td><td rowspan="5">晶体管输出（ch1 ～ 4）*2
模拟电流输出（ch1 ～ 4）
模拟电压输出（ch1 ～ 4）
数字输出（ch1 ～ 4）*2
数字输入（ch1 ～ 4）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch1）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch2）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch3）、MFB（ch1）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch4）、MFB（ch2）</td></tr>
<tr><td colspan="2">侧面连接器连接通讯*1</td></tr>
</table>

*1 电源、侧面连接器环形通讯、RS-485通讯、侧面连接器以太通讯等在保持隔离关系的状态下与侧面连接器相连接。

*2 也包含位置比例控制用。

• 输出类型 S、G

<table>
<tr><td colspan="2">电源（含侧面连接器）*1</td></tr>
<tr><td>逻辑回路
编程器插口
RS-485、侧面连接器以太通讯*1
显示部（LED、开关等）
电流互感器输入（ch ～ 4）</td><td>数字输出（ch ～ 4）
数字输入（ch ～ 4）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch1）</td><td rowspan="2">模拟电流/电压输出（ch1）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch2）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch3）、MFB（ch1）</td><td rowspan="2">模拟电流/电压输出（ch2）</td></tr>
<tr><td>PV输入（ch4）、MFB（ch2）</td></tr>
<tr><td colspan="2">侧面连接器连接通讯*1</td></tr>
</table>

*1 电源、侧面连接器环形通讯、RS-485通讯、侧面连接器以太通讯等在保持隔离关系的状态下与侧面连接器相连接。

第 4 章　控制上必须使用的功能的设定

4 - 1　　回路构成的设定

回路构成时选择与PID运算直接相关的基本构成。
选择有无以下功能及功能的数量。

- PID运算的回路数
- 有无RSP
- 有无操作量分支输出

■ 设定库及设定数据项目

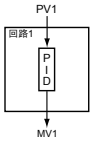
目录名	库名	项目名	设定内容	初始值	显示级别
基本	设定	回路种类	参考下表	22 : 4 回路（NX-D15/25） 1　: 2 回路（NX-D35）	标准 多功能

! 使用上的注意事项

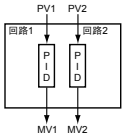
- 未使用的PV输入(下表未表示的PV)可被监视(基本) / PV(输入通道)、标准数值 / PV使用。
- 未使用的PID的操作量(MV)固定为0.0%。回路固有的功能如RUN/READY、AUTO/MANUAL、AT等将不动作。

回路种类

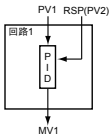
0:1回路



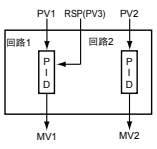
1:2回路



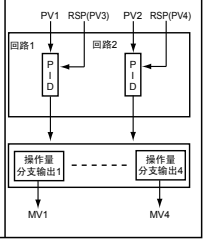
2:1回路(RSP)



5:2回路(1回路侧带RSP)

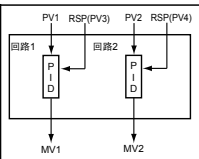


8:2回路(RSP)＋带操作量分支输出

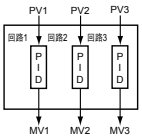


回路种类

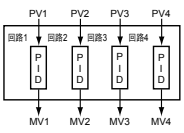
9:2回路(RSP)



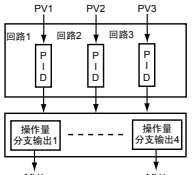
21:3回路



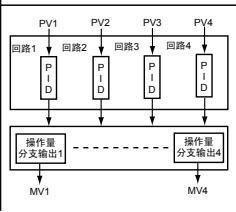
22:4回路



23:3回路＋带操作量分支输出

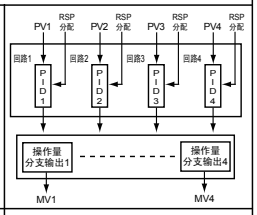


24:4回路＋带操作量分支输出

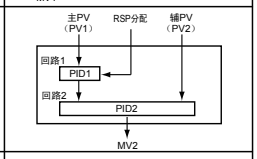


回路种类

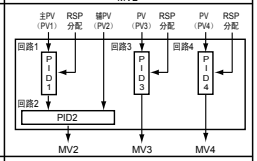
26:4回路（RSP）＋带操作量分支输出



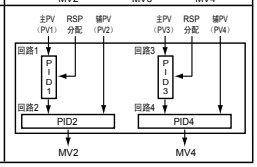
27:1回路（RSP内部串级）



28:1回路（RSP内部串级）＋2回路（RSP）



29:2回路（RSP内部串级）



各个回路种类可能的功能的最大数（ROM 版本 3.00[1_0_3]之后）（－是不可使用）

回路种类	回路数	RSP	加热冷却控制	位置比例	串级控制	操作量分支输出	对应型号
1	2		2	2	－	－	NX-D15/25/35
2	1	1	1				
5	2		2	－			
8		2		2		4	NX-D15/25
						2	NX-D35
9						－	NX-D15/25/35
21	3		3	－		4	NX-D15/25
22	4		4				
23	3		3				
24	4		4				
26		4					
27	1	1	1	2	1	－	NX-D25/35
28	3	4	3	－	1		NX-D25
29	2	2	2		2		

※ 位置比例输出功能只在 NX-D35 的输出类型为 M（晶体管输出位置比例控制型）或者可选项为 4（数字输出 带 4ch）时可以使用。

※ 利用位置比例输出功能时，还必须进行「回路种类」以外的设定。
详细内容请参阅 4-8　设定位置比例输出　（4-19 页）。

※ 串级控制只在 NX-D25/35 时可以使用。

各个回路种类可能的功能的最大数（ROM 版本 2.02[1_0_2]之前）（－是不可使用）

回路种类	回路数	RSP	加热冷却控制	位置比例	串级控制	操作量分支输出	对应型号
0	1	－	1	－	－	－	NX-D15/25
1	2	－	2				
2	1	1	1				
5	2		2				
8		2				4	
9						－	
21	3	－					
22	4						
23	3					4	
24	4						

4 - 2　　设定PV输入

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	PV输入	量程种类	参照下表	简单 标准 多功能
		小数点位置	热电偶 : 0 ～分辨率显示的小数点位 热电阻 : 0 ～分辨率显示的小数点位 线性输入 : 0 ～ 4	简单 标准 多功能
		回路种类	0: 摄氏(℃) 1: 华氏(℉) 2: 开氏(K)	简单 标准 多功能

■ 量程种类

● 热电偶

量程种类	传感器类型	量程	分辨率	小数点以下最大位数
1	K	－200 ～ ＋1200℃	1℃	0
2	K	0 ～ 1200℃	1℃	0
3	K	0.0 ～ 800.0℃	0.1℃	1
4	K	0.0 ～ 600.0℃	0.1℃	1
5	K	0.0 ～ 400.0℃	0.1℃	1
6	K	－200.0 ～ ＋400.0℃	0.1℃	1
7	K	－200.0 ～ ＋200.0℃	0.1℃	1
8	J	0 ～ 1200℃	1℃	0
9	J	0.0 ～ 800.0℃	0.1℃	1
10	J	0.0 ～ 600.0℃	0.1℃	1
11	J	－200.0 ～ ＋400.0℃	0.1℃	1
12	E	0.0 ～ 800.0℃	0.1℃	1
13	E	0.0 ～ 600.0℃	0.1℃	1
14	T	－200.0 ～ ＋400.0℃	0.1℃	1
15	R	0 ～ 1600℃	1℃	0
16	S	0 ～ 1600℃	1℃	0
17	B	0 ～ 1800℃	1℃	0
18	N	0 ～ 1300℃	1℃	0
19	PL II	0 ～ 1300℃	1℃	0
20	WRe5-26	0 ～ 1400℃	1℃	0
21	WRe5-26	0 ～ 2300℃	1℃	0
22	Ni-Ni · Mo	0 ～ 1300℃	1℃	0
23	PR40-20	0 ～ 1900℃	1℃	0
24	DIN U	－200.0 ～ ＋400.0℃	0.1℃	1
25	DIN L	－100.0 ～ ＋800.0℃	0.1℃	0
26	金铁镍铬	0.1 ～ ＋360.1K	0.1K	0

• B型热电偶的显示值下限为20℃。

● 热电阻

量程种类	传感器类型	量程	分辨率	小数点以下最大位数
41	Pt100	－200.0 ～ ＋500.0℃	0.1℃	1
42	JPt100	－200.0 ～ ＋500.0℃	0.1℃	1
43	Pt100	－200.0 ～ ＋850.0℃	0.1℃	1
44	JPt100	－200.0 ～ ＋640.0℃	0.1℃	1
45	Pt100	－100.0 ～ ＋300.0℃	0.1℃	1
46	JPt100	－100.0 ～ ＋300.0℃	0.1℃	1
47	Pt100	－100.0 ～ ＋200.0℃	0.1℃	1
48	JPt100	－100.0 ～ ＋200.0℃	0.1℃	1
49	Pt100	－50.0 ～ ＋100.0℃	0.1℃	1
50	JPt100	－50.0 ～ ＋100.0℃	0.1℃	1
51	Pt100	－20.00 ～ ＋60.00℃	0.01℃	2
52	JPt100	－20.00 ～ ＋60.00℃	0.01℃	2

● 线性输入

量程种类	传感器类型	量程	小数点以下最大位数
81	直流电压	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	直流电流	0 ～ 20mA	4
91		4 ～ 20mA	4

● MFB计数值

量程种类	传感器类型	量程	小数点以下最大位数
75	MFB	100Ω ～ 1000Ω	0
76	MFB	1000Ω ～ 5000Ω	0

■ 有效量程种类

型号	量程种类	AI1	AI2	AI3	AI4
NX-D15 NX-D25	1 ～ 26（热电偶）	○	○	○	○
	41 ～ 52（热电阻）	○	○	○	○
	81 ～ 91（线性输入）	○	○	○	○
	75 ～ 76（MFB 计数值）	×	×	×	×
NX-D35 位置比例控制型	1 ～ 26（热电偶）	○	○	×	×
	41 ～ 52（热电阻）	○	○	×	×
	84 ～ 91（线性输入）	○	○	○	○
	75 ～ 76（MFB 计数值）	×	×	○	○
NX-D35 位置比例控制 以外的型	1 ～ 26（热电偶）	○	○	×	×
	41 ～ 52（热电阻）	○	○	×	×
	84 ～ 91（线性输入）	○	○	○	○
	75 ～ 76（MFB 计数值）	×	×	×	×

× 项设定了的场合，AI 输入的值总为 0.0。

■ 设定方法

设定输入种类时，请根据需要按以下顺序进行设定。

① 量程种类

② 温度单位（摄氏 / 华氏 / 开氏）

③ 小数点位置

④ 报警发生点

⑤ 进行 PV 分配、RSP 分配、AI 分配的场合，请根据需要确认并设定比例带用控制量程下限 / 上限、SP 限幅下限 / 上限。
有关比例带用控制量程下限 / 上限，请参阅
☞ 4-3　量程相关的设定　(4-5 页)。
有关 SP 限幅下限 / 上限，请参阅
☞ 4-4　LSP 的功能　(4-11 页)。

参 考

- 输入显示精度因传感器类型而异。详细内容请参阅
☞ 第 16 章　规格　■ PV 输入　（16-1 页）。

使用上的注意事项

- 请设定与所使用的传感器种类相符。错误设定时由于不能检测到正确的 PV 值，可能会出现控制输出一直为 100% 等危险状态的情况。

4 - 3　　量程相关的设定

根据 4-2　设定输入种类（PV 输入）（4-3 页） 所设定的量程种类，进行量程相关的设定。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基　本	回路控制（基本设定）	比例带用量程幅下限	PID 运算使用的量程的下限	标准 多功能
		比例带用量程幅上限	PID 运算使用的量程的上限	
输入输出	PV 输入	报警发生点下限	当 PV 小于该值时，检测为 PV 下限异常 － 19999 ～＋ 32000U（PV 输入库根据「小数点位置」）	
		报警发生点上限	当 PV 大于该值时，检测为 PV 上限异常 － 19999 ～＋ 32000U（PV 输入库根据「小数点位置」）	
		线性・定标下限	线性信号下限输入时的值 （只在线性输入选择时必须设定） － 19999 ～＋ 32000U（PV 输入库根据「小数点位置」）	简单 标准 多功能
		线性・定标上限	线性信号上限输入时的值 （只在线性输入选择时必须设定） － 19999 ～＋ 32000U（PV 输入库根据「小数点位置」）	
		滤波	0.00 ～ 120.00s	简单 标准 多功能
		偏置	－ 19999 ～＋ 32000U （PV 输入库根据「小数点位置」）	
		比率	0.001 ～ 32.000	

■ 设定比例带用量程幅

比例带用量程幅下限 / 上限是用于 PID 运算的设定。
根据运行所使用的 PV 输入的量程，必要时请设定比例带用量程幅下限 / 上限。
请设定了比例带用量程幅后再进行 PID 调整。另外，变更比例带用量程幅后请进行 PID 的再调整。

● 设定方法

例）回路 1 的 PV 为 K 型热电偶、0.0 ～ 800.0℃量程的场合
　　回路控制（基本设定）库的设定按下表进行。

项目名	设定值
（回路 1）比例带用量程幅下限	0.0
（回路 1）比例带用量程幅上限	800.0

参 考

- 除 4-2　设定 PV 输入　(4-3 页） 所设定的量程种类外，请根据需要进行量程相关的设定。
  按如下方式自动进行初始化，通常不需变更值。
  另外，只有当量程种类、温度单位、小数点位置中的一个设定了与之前不同值的场合，下述的初始化才执行。设定相同值的场合将不执行初始化。
- 量程种类的设定变更为热电偶 / 热电阻的场合
  通常不需要变更量程种类以外的设定。但小数点位置、温度单位、报警发生点上限 / 下限、比例带用量程幅上限 / 下限请根据需要进行设定。

- 量程种类变更为线性量程的场合
  除线性•定标上限/下限以外，通常不需要进行设定的变更。
  按报警发生点下限＝－ 19999U、报警发生点上限＝32000U 进行初始化，根据设定的量程，当输入了小于最小输入的值或大于最大输入值时，将产生报警。
- 在进行PV 分配、RSP 分配、AI 分配的设定状态下变更量程种类的场合
  请对小数点位置、报警发生点上限/下限、比例带用控制量程上限/下限、SP 限幅上限/下限进行确认、根据需要进行设定。

• 设定量程种类时的参数初始化

初始化对象 / 设定内容	报警发生点 上限/下限	PV 输入库 「小数点位置」	SP 上限/下限 *6	比例带用量程幅 上限/下限 *6
热电偶、热电阻	执行 *1	执行 *2	执行 *1	执行 *1
线性输入 *7	执行 *3	1 位	不执行	执行 *5
初始化条件	*5	*5	*6	*6

*1 根据设定的量程种类、温度单位，初始设定的值不同。
*2 按设定量程种类及设定温度单位的最大小数点位置设定。
*3 设定下限＝－ 19999U、上限＝32000U。
*4 设定为与当前设定的线性• 定标下限/上限相同的值。
*5 只有设定的参数与上次的值不同时执行初始化。
*6 写入设定的参数值时，总执行初始化。
*7 线性量程与温度单位没有关系，执行初始化。

•设定线性定标时的参数初始化

量程种类	比例带用量程幅上限/下限
线性输入	执行 *1

*1 设定为与设定的线性定标相同的值。

■ 设定线性定标

当量程种类为直流电压、直流电流时，设定线性定标下限/上限。请按照所连接的机器的输出量程(工业量程)，设定线性定标下限/上限。

● 设定方法

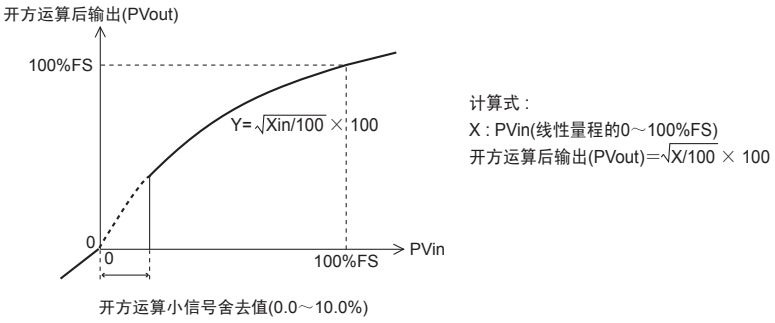
例） PV1与压力变送器连接使用的场合

变送器的规格		本机的设定			
输出信号	输出量程	目录名	库名	项目名	设定值
DC4mA	0.0kPa	输入输出	PV输入	(PV1)线性•定标下限	0.0
DC20mA	10.0kPa		PV输入	(PV1)线性•定标上限	10.0

■ 设定开方运算

量程种类是线性时，可进行开方运算。
对输入的正规化值(0.0 ～ 110.0%)进行开方运算，把其结果作为线性定标的下限、上限使用。
使用开方运算使用时，把「开方运算小信号舍去」设定为0.0以外的值。
不使用开方运算时，请设定为0.0。
开方运算小信号舍去是指当输入比设定的值小时，把运算置为0.0%的功能。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	PV输入	开方运算小信号舍去	0.0 ～ 10.0(%) 0.0时无开方运算	标准 多功能



参 考

- 输入值小于0.0的场合，输入值直接输出。
  ROM版本2.01[1_0_1]之前，按正规化输入的0.0 ～ 100.0%范围内进行开方运算。对100.0 ～ 110.0%的输入值，直接输出。
  ROM版本2.0[1_0_2]之后，在正规化输入0.0 ～ 110.0%的范围内进行开方运算。

■ 设定PV滤波

是当PV反复急剧变化造成不能控制的场合或由于受干扰的影响使PV产生小的振荡的场合使用的一阶滞后滤波。设定值越大，本机控制使用的PV变化越小。通常情况请使用初始值0.0。

● PV滤波的计算式

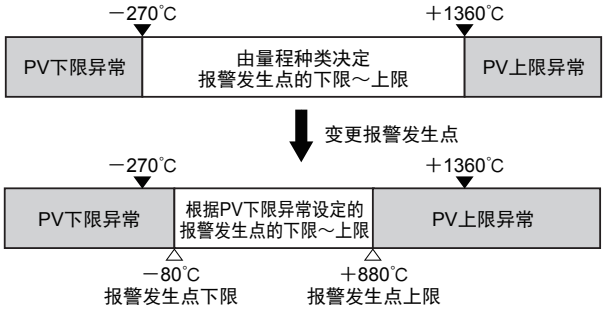
OUT＝OUT_1＋(IN － OUT_1) / (T / Ts＋1)

IN　　：滤波输入
OUT　　：本次滤波运算输出
OUT_1　　：前次滤波运算输出
T　　：滤波设定值(s)
Ts　　：扫描周期(由调节器设定)

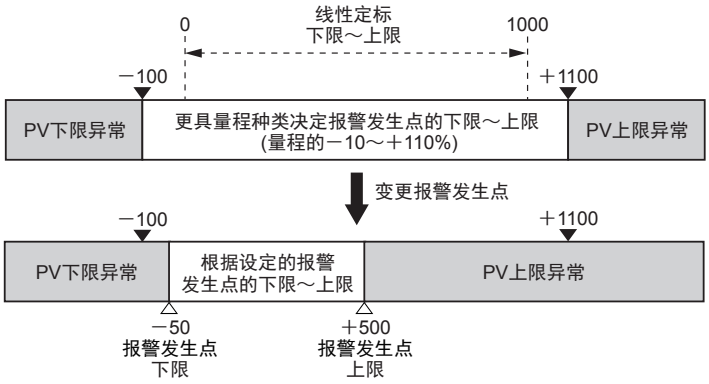
■ 变更报警的发生

根据各量程种类，决定报警的发生点的初始值。
本机的报警发生点设定比PV输入的量程小，可变更报警的发生点。由于报警发生点下限/上限发生报警时，PV上限异常反映为AL01、AL03、AL05、AL07，PV下限异常反映为AL02、AL04、AL06、AL08。
请参阅各报警发生点的初始值。

● 例　变更量程种类＝1(K －200 ～＋1200℃)的报警发生点

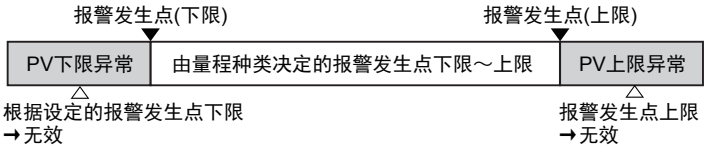


● 例　变更量程种类＝88(直流电压0V ～ 10V)时线性定标 0 ～ 1000 的报警发生点



使用上的注意事项

- 报警发生点下限/上限设定了超过量程种类决定的报警发生点范围外的场合，报警发生点将不会变化。



- 由量程种类决定的报警发生点的下限/上限，参考的报警发生点的初始值将固定。

参 考

- 报警发生点的初始值

• 热电偶

量程种类	传感器类型	摄氏 报警发生点的初始值	
		下限	上限
1	K	－ 270℃	1360℃
2	K	－ 120℃	1320℃
3	K	－ 80℃	880℃
4	K	－ 60.0℃	660.0℃
5	K	－ 40.0℃	440.0℃
6	K	－ 260.0℃	460.0℃
7	K	－ 240.0℃	240.0℃
8	J	－ 120℃	1320℃
9	J	－ 80.0℃	880.0℃
10	J	－ 60.0℃	660.0℃
11	J	－ 260.0℃	460.0℃
12	E	－ 80.0℃	880.0℃
13	E	－ 60.0℃	660.0℃
14	T	－ 260.0℃	460.0℃
15	R	－ 160℃	1760℃
16	S	－ 160℃	1760℃
17	B	－ 180℃ *1	1820℃
18	N	－ 130℃	1430℃
19	PL II	－ 130℃	1430℃
20	WRe5-26	－ 140℃	1540℃
21	WRe5-26	－ 230℃	2530℃
22	Ni-Ni•Mo	－ 130℃	1430℃
23	PR40-20	－ 190℃	2090℃
24	DIN U	－ 260.0℃	460.0℃
25	DIN L	－ 190.0℃	890.0℃
26	金铁镍铬	－ 273.0℃	87.0℃

*1　ROM 版本 2.02 [1_0_2]之前为 0.0℃

• 热电阻

量程种类	传感器类型	摄氏 报警发生点的初始值	
		下限	上限
41	Pt100	－ 200.0℃	570.0℃
42	JPt100	－ 200.0℃	570.0℃
43	Pt100	－ 200.0℃	955.0℃
44	JPt100	－ 200.0℃	640.0℃
45	Pt100	－ 140.0℃	340.0℃
46	JPt100	－ 140.0℃	340.0℃
47	Pt100	－ 130.0℃	230.0℃
48	JPt100	－ 130.0℃	230.0℃
49	Pt100	－ 65.00℃	115.0℃
50	JPt100	－ 65.00℃	115.0℃
51	Pt100	－ 28.00℃	68.00℃
52	JPt100	－ 28.00℃	68.00℃

• 线性输入

量程种类	传感器类型	报警发生点的初始值
81	直流电压	－ 1999.9 ～＋ 3200.0 （小数点位置＝1）
82		
83		
84		
85		
86		
87		
88		
89		
90	直流电流	
91		

• MFB计数值

量程种类	传感器类型	报警发生点的初始值
75	MFB	－ 19999 ～＋ 32000
76		

※ 传感器类型是MFB的场合，通常请勿变更报警发生点。

4 - 4　　LSP 的功能

1个回路最多可选择4个SP组。
同时，由设定库的「SP使用组数」项目可限制SP组的使用数量。

■ SP使用组数

选择1个回路的LSP的组数。
有关多路SP的使用方法，请参阅
☞ 6-4　使用多路SP　(6-14 页)。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基　本	设定	SP使用组数	1 ～ 4	简单 标准 多功能

■ LSP

1个回路可设定最多4组的LSP值。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
SP	LSP	LSP1	SP限幅下限～ SP限幅上限	简单 标准 多功能
		LSP2		
		LSP3		
		LSP4		

■ PID组指定

可由LSP/RSP设定所使用的PID组编号。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
SP	LSP	PID组指定1（LSP用）	1 ～ 4	简单 标准 多功能
		PID组指定2（LSP用）		
		PID组指定3（LSP用）		
		PID组指定4（LSP用）		
	RSP	PID组指定（RSP用）	1 ～ 4	标准 多功能

■ SP组编号

可设定各回路的LSP的组编号。
对SP使用组数大于2组的回路，可变更SP组选择。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
SP	SP组选择	SP组选择	1 ～ 4	简单 标准 多功能

■ SP限幅上下限

为了限制SP的范围，各回路可设定SP限幅下限/上限。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
SP	SP组态	SP限幅下限	－ 19999 ～＋ 32000U （根据回路 PV/SP 小数点位置）	简单 标准 多功能
		SP限幅上限		

■ LSP斜坡

SP可按一定的斜率变化。
详细内容请参阅
☞ 6-5　LSP按一定的斜率变更　（6-16页）。

■ RSP斜坡

当RSP有变化时，SP可按一定的斜率变化。
详细内容请参阅
☞ 6-6　RSP按一定的斜率变更　（6-17页）。

参 考

- LSP是指本地SP，表示数据存储在本机内部。
  与此对应，来自外部的模拟输入作为SP则称为RSP或远程SP。

4 - 5　　设定小数点位置

可设定回路PV/SP相关的项目的小数点位置。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	回路PV/SP小数点位置	0: 无小数点 1: 小数点以下1位 2: 小数点以下2位 3: 小数点以下3位 4: 小数点以下4位	标准 多功能

反映本设定的小数点位置的显示、设定项目如下。

目录名	库名	项目名	备　注
基本	回路控制（基本设定）	比例带用量程幅下限/上限	即使变更了小数点位置，设定值也不变化 （在可设定的范围内） 例）从无小数点变更为小数点以下1位 100 → 100.0
基本	回路控制（扩张设定）	区域1 ～ 3	
基本	回路控制（扩张设定）	区域用回差	
基本	回路输出（串级）	SP定标下限/上限	
SP	SP组态	SP限幅下限/上限	
PID	PID	差动1 ～ 4	
SP	LSP	LSP1 ～ LSP4	
SP	RSP	RSP	
—	通讯配置（仪表状态） 监视（基本）	PV（回路）、SP	
—	通讯配置（运行操作）	LSP	

! 使用上的注意事项

- 热电偶、热电阻的各量程种类可设定的小数点位置的位数有规定。
  请参阅
  ☞ 4-2　设定PV输入　■ 量程种类　（4-3页）　中记载的表的量程栏。
  请在量程种类决定的小数点位置的范围内使用。

4 - 6　　设定回路的控制动作

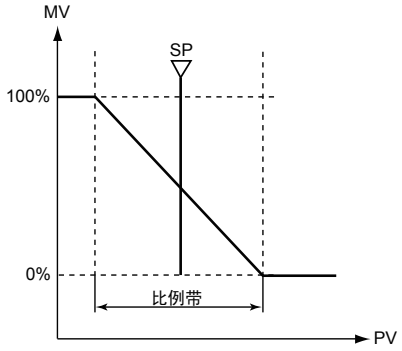
■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	控制动作	0: 逆动作（加热） 1: 正动作（冷却） 2: 加热冷却 4: 逆动作（ON/OFF） 5: 正动作（ON/OFF）	简单 标准 多功能

设定 PID 控制的基本动作。

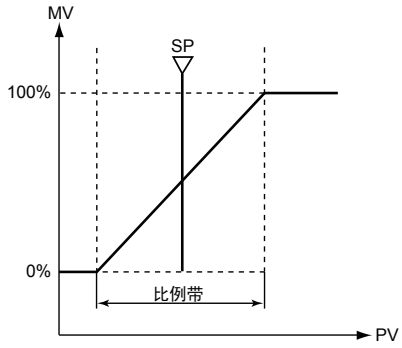
• 逆动作（加热）

（一般在加热控制时使用 PV 增大时 MV 减小的动作）

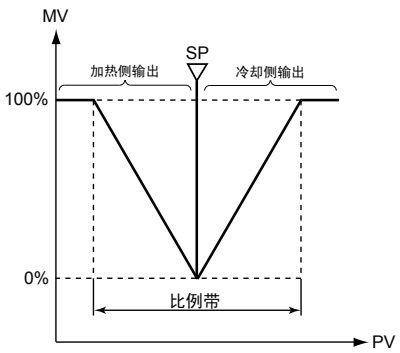


• 正动作（冷却）

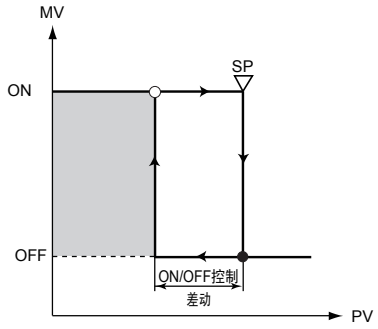
（一般在冷却控制使用 PV 增大时 MV 增加的动作）



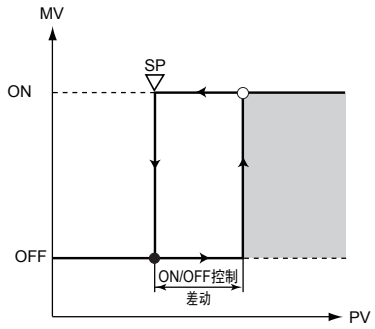
• 加热冷却动作



• 逆动作（ON/OFF）



• 正动作（ON/OFF）



● 例　加热冷却MV的输出分配

对模拟电流输出型的1个回路，以下是把模拟电流输出1分配为加热MV、模拟电流输出2分配为冷却MV的例。

①回路控制(基本设定)库的设定按如下进行。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	（回路1）控制动作	2: 加热冷却	简单 标准 多功能
		（回路1）加热冷却控制不感带	0.0	标准 多功能

②连续输出库的设定按如下进行。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	连续输出	（连续输出1）输出量程	0: 4 ～ 20mA	简单 标准 多功能
		（连续输出1）输出种类	2: 加热MV	
		（连续输出1）回路/通道指定	1: 回路1	
		（连续输出1）输出小数点位置	1: 小数点以下1位	
		（连续输出1）输出定标下限	0.0	
		（连续输出1）输出定标上限	100.0	
		（连续输出2）输出量程	0: 4 ～ 20mA	
		（连续输出2）输出种类	3: 冷却MV	
		（连续输出2）回路/通道指定	1: 回路1	
		（连续输出2）输出小数点位置	1: 小数点以下1位	
		（连续输出2）输出定标下限	0.0	
		（连续输出2）输出定标上限	100.0	

根据输出的种类、使用方法的不同设定项目也不同。

4 - 7　设定输出（连续输出•时间比例输出）

■ 输出种类及用途

输出的种类	用　途
晶体管	时间比例输出（MV） 数字输出（DO）
模拟电流 模拟电压	连续输出（MV） 传送输出（PV、SP 等）

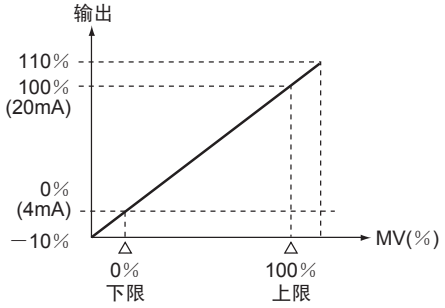
■ 连续输出的设定

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	连续输出	输出量程	模拟电流输出的场合　0 : 4 ～ 20mA　1 : 0 ～ 20mA 模拟电压输出的场合　0 : 1 ～ 5V　1 : 0 ～ 5V 2 : 0 ～ 10V　3 : 2 ～ 10V	简单 标准 多功能
		输出种类 *1	0:0% 固定 1:MV 2: 加热 MV（加热冷却控制用） 3: 冷却 MV（加热冷却控制用） 4:PV（回路） 5:SP 6: 偏差（PV-SP） 7:PV（输入通道） 其它请参阅　☞ 标准数值编号一览 (附 -13 页)	
		回路 / 通道指定 *1	0: 无效　1 ～ 4: 回路 / 通道 1 ～ 4	
		输出小数点位置	0: 无小数点　1: 小数点以下 1 位　2: 小数点以下 2 位 3: 小数点以下 3 位　4: 小数点以下 4 位	
		输出定标下限	输出下限中分配的值 － 19999 ～＋ 32000U（根据输出小数点位置）	
		输出定标上限	输出上限中分配的值 － 19999 ～＋ 32000U（根据输出小数点位置）	
		折线表组指定	0: 未使用　1:1 组　2:2 组　3:3 组　4:4 组 5:5 组　6:6 组　7:7 组　8:8 组	标准 多功能

*1 NX-D35 中「输出种类」设定为 1 ～ 6 的场合，不能在「回路 / 通道指定」中设定 3 ～ 4。

对各连续输出通道进行设定。
输出量程选择模拟电流或模拟电压的范围。
通过指定输出种类及回路 / 通道，分配输出的数据。
通过指定输出小数点位置，设定输出定标下限及输出定标上限的小数点位置。

根据输出定标下限 / 上限，输出种类所分配的数据可对输出的定标进行转换。
通过把上限设定小于下限，可实现逆定标。
下图是把模拟电流输出 (4 ～ 20mA) 中指定 MV 定标的例。



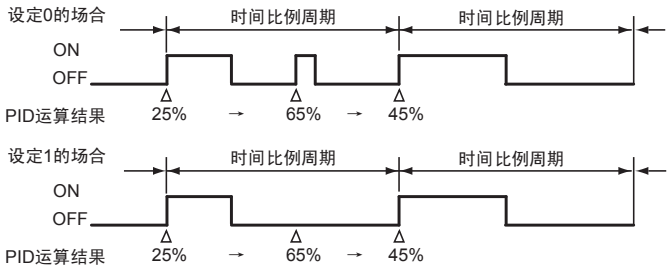
但当输出量程为 0 ～ 20mA、0 ～ 1V、0 ～ 5V、0 ～ 10V 的场合，输出为 0 ～ 110%。

■ 时间比例输出的设定

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	OUT/DO 输出	输出种类 *1	1: 回路 1 的 MV 2: 回路 1 的加热 MV（加热冷却控制用） 3: 回路 1 的冷却 MV（加热冷却控制用） 4: 回路 2 的 MV 5: 回路 2 的加热 MV（加热冷却控制用） 6: 回路 2 的冷却 MV（加热冷却控制用） 7: 回路 3 的 MV 8: 回路 3 的加热 MV（加热冷却控制用） 9: 回路 3 的冷却 MV（加热冷却控制用） 10: 回路 4 的 MV 11: 回路 4 的加热 MV（加热冷却控制用） 12: 回路 4 的冷却 MV（加热冷却控制用） 其它参考　☞ 标准数值编号一览 (附 -13 页)	简单 标准 多功能
		锁定	（无效设定）	标准 多功能
		时间比例动作种类	0: 控制性重视型　1: 操作端寿命重视型	简单 标准 多功能
		最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	
		时间比例周期	0.1 ～ 120.0s	
		折线表组指定	0: 未使用　1:1 组　2:2 组　3:3 组　4:4 组 5:5 组　6:6 组　7:7 组　8:8 组	标准 多功能
		位相偏移	0 ～ 32000ms　参考☞ 7-6　位相偏移 (7-10 页）	多功能

*1 NX-D35 中「输出种类」不能设定为 8 ～ 12。

输出种类设定为 1 ～ 12 和标准数值编号时，按时间比例周期设定的时间比例输出。
根据时间比例动作种类，时间比例输出如下。
「0: 控制性重视型」时，在时间比例周期内将 2 次以上变为 ON。
「1: 操作端寿命重视型」时，在时间比例周期内仅 0 ～ 1 次为 ON。



抑制比最小 ON/OFF 时间的设定值短的 ON 动作、或 OFF 动作。但即使设定为 0，也按 1ms 处理。
锁定无效。

■ ON/OFF 控制的设定

输出 ON/OFF 控制的 MV 的场合，按下表设定。
详细内容请参阅
☞ 5-13　ON/OFF 控制　（5-20 页）。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	OUT/DO 输出	输出种类 *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	简单 标准 多功能
		锁定	（无效设定）	标准 多功能
		时间比例动作种类	0: 控制性重视型	简单 标准 多功能
		最小 ON/OFF 时间	10ms（用户可设定任意的值）	
		时间比例周期	2.0s	
		位相偏移	0ms	多功能
	PID	差动	5.0（用户可设定任意的值）	简单 标准 多功能

*1 NX-D35 中「输出种类」不能设定为 7、10。

■ ON/OFF 输出的设定

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	OUT/DO 输出	输出种类	0:OFF 13：位置比例输出 1 的闭侧的输出 *1 14：位置比例输出 1 的开侧的输出 *1 15：位置比例输出 2 的闭侧的输出 *1 16：位置比例输出 2 的开侧的输出 *1 1024 ～ 2047: 标准位 参考 ☞ 标准位编号一览（附 -18 页）	简单 标准 多功能
		锁定	0: 不锁定　1:ON 时锁定 2:OFF 时锁定（电源投入时的 OFF 除外）	标准 多功能
		时间比例动作种类	（无效设定）	简单 标准 多功能
		最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	
		时间比例周期	（无效设定）	
		位相偏移	（无效设定）	多功能

*1 有关位置比例输出请参阅 ☞ 4-8　设定位置比例输出 （4-19 页）。

设定输出种类的标准位编号的 1024 ～ 2047 时，将输出其标准位的 ON/OFF。

参 考

- 标准位的数据更新在扫描周期内完成。

4 - 8　　设定位置比例输出

! 使用上的注意事项

- NX-D15/25 不对应本功能。

型号构成为以下型号时，可以使用最多 2 组位置比例输出。

- 型号构成的类型为 NX-D35 且输出类型为 M（晶体管输出位置比例控制用）时
- 型号构成的类型为 NX-D35 且可选项为 4（数字输出带 4ch、位置比例控制用）时

请确认型号构成 ☞ 1-2　型号构成　（1-2 页）。
ROM 版本 3.00[1_0_3]之后可以利用本功能。

■ 设定回路（位置比例作为有效的设定）

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	设置	回路种类	可使用位置比例输出的设定为以下其中之一。请勿进行其它设定。 PV3、PV4 使用 MFB 输入的场合，PV3、PV4 不能用作 RSP。 1 : 2 回路 8 : 2 回路（RSP）+ 带操作量分支输出 9 : 2 回路（RSP）	标准 多功能

■ 设定位置比例

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	位置比例	输出种类	0 : 位置比例控制停止 1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV 3 : 回路 1 的冷却 MV 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV 6 : 回路 2 的冷却 MV 2048 ～ 3071 : 根据标准数值编号	简单 标准 多功能
		控制方法选择	0 : MFB 控制 + 推定位置控制 1 : MFB 控制 + 断线时闭侧动作 2 : 推定位置控制 3 : 推定位置控制 + 与电源投入时位置一致	
		死区	0.5 ～ 25.0%	
		长寿命	0 : 控制性重视 1 : 寿命重视	
		自动调整 *1	0 : 停止 1 : 开始	
		回路指定	1 : 回路 1 2 : 回路 2	标准 多功能
		折线表组指定	0 : 未使用 1 : 1 组 2 : 2 组 3 : 3 组 4 : 4 组 5 : 5 组 6 : 6 组 7 : 7 组 8 : 8 组	
		全闭调整值 *2	0 ～ 32000	
		全开调整值 *2	0 ～ 32000	
		全开时间调整值 *2	5.0 ～ 240.0s	

*1　SLP-NP 的设定画面不显示。调整的开始与停止请参阅☞ 自动调整　（4-25 页）。

*2　因为是每个单独的调整数据，SLP-NP 的设定画面有以下限制。
- 可以从本体读出值，但不可以变更画面的设定。
- 不可向本体写入。
- 不可保存到设定文件。
- 有关调整值的设定请参阅☞ 自动调整　（4-25 页）。

■ MFB 作为输入的 PV 通道的设定

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	PV 输入	量程种类	75 : MFB　100 ～ 1000 Ω 76 : MFB　1000 ～ 5000 Ω	简单 标准 多功能
		小数点位置	0（请勿从初始值变更）	
		温度单位	0 : 摄氏（℃）（请勿从初始值变更）	
		报警发生点下限	－ 19999（请勿从初始值变更）	标准 多功能
		报警发生点上限	32000（请勿从初始值变更）	
		冷端补偿	（无效设定）	
		线性•定标下限	（无效设定）	简单 标准 多功能
		线性•定标上限	（无效设定）	
		开方运算小信号舍去	（无效设定）	标准 多功能
		滤波	0.00	简单 标准 多功能
		偏置	0.0（通常情况下请使用初始值）	
		比率	1.000（通常情况下请使用初始值）	
		折线表组指定	0 : 未使用	标准 多功能

■ 设定 OUT/DO 输出

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	OUT/DO 输出	输出种类	13 : 位置比例输出 1 的闭侧的输出 14 : 位置比例输出 1 的开侧的输出 15 : 位置比例输出 2 的闭侧的输出 16 : 位置比例输出 2 的开侧的输出	简单 标准 多功能
		锁定	（设定无效）	标准 多功能
		时间比例动作种类	0 : 控制性重视型（请勿从初始值变更）	简单 标准 多功能
		最小 ON/OFF 时间	10ms（请勿从初始值变更）	
		时间比例周期	2.0s（请勿从初始值变更）	
		折线表组指定	0 : 未使用	标准 多功能
		位相偏移	0s（请勿从初始值变更）	多功能

■ 位置比例输出型的初始值

● 回路构成的初始值

目录名	库名	项目名	初始值
基　本	设置	回路种类	1 : 2回路

● 位置比例（位置比例1、位置比例2）的初始值

目录名	库名	项目名	初始值
基本	位置比例	输出种类	位置比例1　1 : 回路1的MV 位置比例2　4 : 回路2的MV
		控制方法选择	0 : MFB 控制＋推定位置控制
		死区	10.0%
		长寿命	0 : 控制性重视型
		回路指定	位置比例1　1 : 回路1 位置比例2　2 : 回路2
		折线表组指定	0 : 未使用

● MFB的输入量程设定的初始值（PV3、PV4其中之一为以下设定）

目录名	库名	项目名	初始值
输入输出	PV输入	量程种类	75 : MFB　100 ～ 1000Ω
		小数点位置	0 ：无小数点
		温度单位	0 : 摄氏（℃）
		报警发生点下限	－ 19999（请勿从初始值变更）
		报警发生点上限	32000（请勿从初始值变更）
		冷端补偿	（无效设定）
		线性•定标下限	（无效设定）
		线性•定标上限	（无效设定）
		开方运算小信号舍去	（无效设定）
		滤波	0.00
		偏置	0.0（请勿从初始值变更）
		比率	1.000（请勿从初始值变更）
		折线表组指定	0 ：未使用

● 回路（输入分配）的初始值（PV3、PV4其中之一为以下设定）

目录名	库名	项目名	初始值
基本	回路 （输入分配）	AI分配	0 : 默认值（请勿从初始值变更）

位置比例型中PV3、PV4用作MFB输入的场合，请把AI分配的ch3、ch4按照上面进行设定后使用。

● UFLED的初始值

请参阅 ☞ 7-12　UFLED　（7-23页）。

● 型号构成的类型为NX-D35□□□M□□（位置比例控制型）时的初始值

目录名	库名	项目名	初始值
输入输出	OUT/DO输出	OUT1的输出种类	14：位置比例输出1的开侧的输出
		OUT2的输出种类	13：位置比例输出1的闭侧的输出
		OUT3的输出种类	16：位置比例输出2的开侧的输出
		OUT4的输出种类	15：位置比例输出2的闭侧的输出
		DO1的输出种类	1088：事件1
		DO2的输出种类	1089：事件2
		DO3的输出种类	1090：事件3
		DO4的输出种类	1091：事件4
	PV输入	PV3的量程种类	75：MFB　100 ～ 1000Ω
		PV4的量程种类	75：MFB　100 ～ 1000Ω

● 型号构成的类型为NX-D35□□□□4□（位置比例控制型）时的初始值

目录名	库名	项目名	初始值
输入输出	OUT/DO输出	OUT1的输出种类	1088：事件1
		OUT2的输出种类	1089：事件2
		OUT3的输出种类	1090：事件3
		OUT4的输出种类	1091：事件4
		DO1的输出种类	14：位置比例输出1的开侧的输出
		DO2的输出种类	13：位置比例输出1的闭侧的输出
		DO3的输出种类	16：位置比例输出2的开侧的输出
		DO4的输出种类	15：位置比例输出2的闭侧的输出
	PV输入	PV3的量程种类	75：MFB　100 ～ 1000Ω
		PV4的量程种类	75：MFB　100 ～ 1000Ω

● 型号构成的类型为NX-D35□□□C4□（位置比例控制型）时的初始值

目录名	库名	项目名	初始值
输入输出	连续输出	OUT1	输出种类1：MV 回路/通道指定　1：回路1/通道1
		OUT2	输出种类1：MV 回路/通道指定　2：回路2/通道2
		OUT3	输出种类0：0.0%固定
		OUT4	输出种类0：0.0%固定
	OUT/DO输出	DO1的输出种类	14：位置比例输出1的开侧的输出
		DO2的输出种类	13：位置比例输出1的闭侧的输出
		DO3的输出种类	16：位置比例输出2的开侧的输出
		DO4的输出种类	15：位置比例输出2的闭侧的输出
	PV输入	PV3的量程种类	75：MFB　100Ω ～ 1000Ω
		PV4的量程种类	75：MFB　100Ω ～ 1000Ω

■ 设　定

进行设定和调整。

•使用MFB输入的场合，请按照马达的电阻值设定PV输入库的量程种类。

•与外部机器接线后，请使用编程器的综合监视功能实施自动调整。

根据需要进行其它设定。通常不必从初始值进行设定变更。

■ 控制方法选择

● 设定0(MFB控制＋推定位置控制)的场合

MFB输入正常时，通过实际测定的MFB控制马达位置。

- MFB输入异常时，通过推定的MFB值控制马达位置。这种状态称为“推定位置控制状态”。例如、当马达转动到反馈电位计老化的位置时，MFB输入急剧变化。这种急剧变化被测定为异常，推定MFB正确的位置。或者当发生MFB异常(AL21/AL23)、PV上限异常(AL05/AL07)、PV下限异常(AL06/AL08)其中的一种情况时，也通过推定的MFB值控制马达位置。
- 推定位置控制状态下渐渐地实际的马达开度和推定MFB值之间可能会产生误差。因此,输出(MV)MV ≦ 0.0%时,通常闭侧输出为ON,MV ≧ 100.0%时,通常开侧输出为ON，将马达设定为全闭或者全开状态来补偿误差。但是,在操作量下限/上限、折线功能等状态下MV被限制在0.1 ～ 99.9%范围内的场合，或者控制状态下MV不在0.0%以下或100.0%以上的场合，不能进行补偿。
- 容易产生推定位置控制的原因考虑如下。
  - 马达开度调整不良
  - 反馈电位计老化，分辨率不足
  - MFB接线不良

参 考

- 通过标准位(1792 ～ 1919)/MFB1推定中或者标准位(1792 ～ 1919)/MFB2推定中，可以确认是否为推定位置控制状态。
- 推定位置控制状态出厂设定为UFLED。
  ☞ 5-1　运行显示　■ F0 ～ 9　(5-2页)。

使用上的注意事项

- 使用此项设定时请进行自动调整。

● 设定1(MFB控制＋断线时闭侧动作)的场合

MFB断线时马达向闭侧动作，停止控制。

使用上的注意事项

- 使用此项设定时请进行自动调整。

● 设定2(推定位置控制)的场合

• 马达控制方法是通常为推定位置控制状态，与有无MFB接线无关，根据推定的MFB值，控制马达位置。

• 使用此项设定时请正确设定「全开时间调整值」。

• 不会发生MFB异常（AL21/AL23）、PV上限异常（AL05/AL07）、PV下限异常（AL06/AL08）。

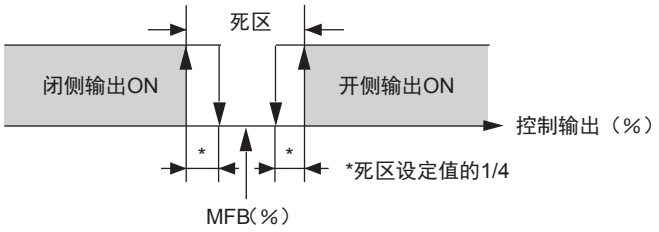
• MV为0.0%、100.0%时马达强制闭或者向开方向连续动作来补偿实际的马达开度和推定MFB值产生的误差。

● 设定3(推定位置控制＋与电源投入时位置一致)的场合

电源投入时，经过「全开时间调整值」中设定的时间，闭侧输出为ON，使推定MFB的0.0%和马达的开度一致。其后的动作与设定2（推定位置控制)的场合相同。使用此项设定时请正确设定「全开时间调整值」。

■ 死　区

「长寿命」设定为1(寿命重视)的场合，不能显示•设定。
设定位置比例控制的马达开⇔马达闭间的死区。
作为设定的标准，当手动输出某个值时，变更该死区，使马达振荡停止的值是死区的最小值。当设定为极限值时，马达会经常处于运转状态，极大地缩短马达的寿命。
出厂时设定为10.0%。请以此为标准，考虑控制结果及马达寿命后设定。



■ 长寿命

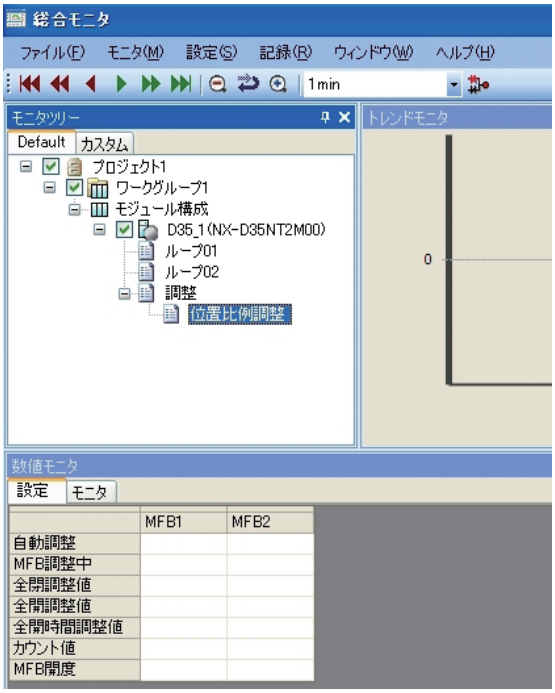
设定1(寿命重视)的场合，无视「操作量上升变化限幅」、「操作量下降变化限幅」、及「死区」的设定值，自动计算出重视电位计寿命重视的最佳值。

参 考

• 设定1(长寿命)的场合，虽然「操作量上升变化限幅」、「操作量下降变化限幅」、及「死区」的设定值要从SLP进行参数写入操作，但是不反映到动作中。

■ 自动调整

「控制方法选择」中使用 0（MFB 控制＋推定位置控制）、或者 1（MFB 控制＋断线时闭侧动作）的场合，请务必进行该自动调整。自动调整时会自动设定「全闭调整值」、「全开调整值」、「全开时间调整值」。
可由 SLP-NX 进行调整。请按照设定画面的菜单［显示］→［显示级别的设定］选择多功能后启动综合监视。（请在显示级别变更后启动综合监视）
在综合监视的监视树画面上选择位置比例调整画面后，数值监视的画面上显示调整画面。



使用上的注意事项

- 可执行自动调整的产品为本公司的控制马达 ECM3000 系列。使用其它马达的场合，有可能不能进行自动调整。

● 自动调整的方法

① 设定「控制方法选择」为 0（MFB 控制＋推定位置控制）、或者 1（MFB 控制＋断线时闭侧动作）。

② 使用编程器的综合监视，把 1（开始）写入「自动调整」中。

③ 开始自动调整。

- 闭侧的输出为 ON。
- 马达向闭侧动作。当计数稳定后，全闭调整结束，把该计数值写入「全闭调整值」中。
- 开侧的输出为 ON。
- 马达向开侧动作。当计数稳定后，全开调整结束，把该计数值写入「全开调整值」中。
- 另外，把从全闭→全开需要的时间写入「全开时间调整值」中。但是，该时间大于 240.0s 的场合，设定为 240.0s。

参 考

- 中止调整的场合，使用编程器的综合监视，把 0（中止）写入「自动调整」中。

- 以下的场合，作为异常，各调整值返回到自动调整前的设定，发生 AL22（MFB1 调整异常）、AL24（MFB2 调整异常）。只有当再次自动调整正常结束或者电源复位时 AL22、AL24 才会消失。
  - 全开计数与全闭计数的差未满 300
  - 从全闭到全开的时间未满 5s
  - 发生 MFB1 异常（AL21）或者 MFB2 异常（AL23）
  - MFB 计数值稳定时间超过 300.0s
  - MFB 或者开闭输出误接线（但是，不是所有误接线都能作为异常检测到）
- 「全闭调整值」、「全开调整值」、「全开时间调整值」的初始值请参阅下表。

项目名	初始值
全闭调整值	14200
全开调整值	17300
全开时间调整值	39.0

[!] 使用上的注意事项

- 位置比例控制自动调整中切断本机电源的场合，再次投入电源时不能继续进行自动调整。
- 位置比例控制自动调整与 AUTO/MANUAL 模式的状态、RUN/READY 模式的状态、LSP/RSP 的状态无关，可执行。

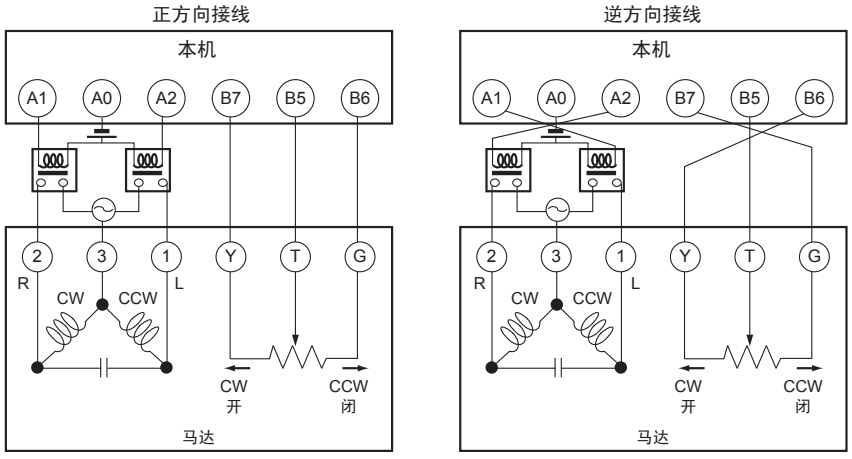
■ 马达接线和自动调整时的动作

马达和模块间的接线方法如下所示，有正方向接线和逆方向接线 2 种。
正方向接线是指，当调节器的控制输出增加时，马达按顺时针方向（CW）转动。
冷却控制等根据控制内容使马达逆转的场合，有以下 2 种方法。

- 接线保持不变，使用调节器侧的控制动作方向切换功能进行切换
- 逆方向接线

本机可以进行控制动作方向（正 / 逆）的切换。马达按照正方向接线时，无论是哪一种控制，考虑方法更单纯，故障时的对应也简单。因此，建议尽可能采用正方向接线。

ECM3000 和本机的连接例如下所示。



CW　：Clock Wise（顺时针方向、↷）
CCW　：Counter Clock Wise（逆时针方向、↶）

本机具有马达的接线错误及MFB断线或短路的检测功能（请参阅 ☞ ■ 输入异常和断线 （4-29页））。与正方向接线相同，逆方向接线也属于正常的接线，不会产生报警。
另外，设定「控制方法选择」为「0：MFB 控制＋推定位置控制」的场合，即使MFB断线，动作也会继续。

下表是NX-D35的输出类型是M（晶体管输出、位置比例控制用）的MFB1中，马达设定为自动调整（「自动调整」设定为「1：开始」）时，按照接线产生哪些状态的总结。
另外，马达从闭位置（逆时针方向转动）开始启动。
OUT/DO输出保持初始值，OUT1在开侧，OUT2在闭侧的状态下使用的例子。
表中的第2显示部的数值是例子。报警在马达全闭或者全开后显示。

MFB的状态可以通过以下状态确定。
下面以MFB1为例。

通过通讯地址和标准位的状态可以知道位置比例的各种状态。
请参阅 ☞ ■ 运行中的监视 （4-29页）。

● 正常正方向接线的场合调整时动作

调整中的动作	OUT端子的状态	PV3的值（MFB的输入计数值）	马达的动作	备　注
CLOSE动作中	OUT1的端子状态（OPEN）＝OFF OUT2的端子状态（CLOSE）＝ON	按4000→2000减小后稳定	CCW	OUT2端子为ON时，如果马达按CCW动作，则马达的1、2端子是正方向接线
OPEN动作中	OUT1的端子状态（OPEN）＝ON OUT2的端子状态（CLOSE）＝OFF	按2000→4000增加后稳定	CW	

● 正常逆方向接线的场合调整时动作

调整中的动作	OUT端子的状态	PV3的值（MFB的输入计数值）	马达的动作	备　注
CLOSE动作中	OUT1的端子状态（OPEN）＝OFF OUT2的端子状态（CLOSE）＝ON	按4000→2000减小后稳定	CW	OUT2端子为ON时，如果马达按CW动作，则马达的1、2端子是逆方向接线
OPEN动作中	OUT1的端子状态（OPEN）＝ON OUT2的端子状态（CLOSE）＝OFF	按2000→4000增加后稳定	CCW	

● 接线错误产生的报警显示及原因

调整中的动作	OUT 端子的状态	PV3 的值 （MFB 的输入计数值）	马达的 动作	报警显示	原　因
CLOSE 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ OFF OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ ON	按 2000 → 4000 增加后 稳定	CCW	AL22	G ⇔ Y 逆
OPEN 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ ON OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ OFF	按 4000 → 2000 减小后 稳定	CW		

调整中的动作	OUT 端子的状态	PV3 的值 （MFB 的输入计数值）	马达的 动作	报警显示	原　因
CLOSE 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ OFF OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ ON	按 4000 → 2000 减小后 稳定	CCW	无 但是 MFB 值与 马达开度不一致	T ⇔ G 逆
OPEN 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ ON OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ OFF	按 2000 → 4000 增加后 稳定	CW		

调整中的动作	OUT 端子的状态	PV3 的值 （MFB 的输入计数值）	马达的 动作	报警显示	原　因
CLOSE 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ OFF OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ ON	减小或增加不明确（变成 全闭、全开前马达动作 发生切换）	CCW	AL22 或无	T ⇔ Y 逆
OPEN 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ ON OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ OFF		CW		

调整中的动作	OUT 端子的状态	PV3 的值 （MFB 的输入计数值）	马达的 动作	报警显示	原　因
CLOSE 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ OFF OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ ON	按 2000 → 4000 增加后 稳定	CW	AL22	1 ⇔ 2 逆
OPEN 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ ON OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ OFF	按 4000 → 2000 减小后 稳定	CCW		

调整中的动作	OUT 端子的状态	PV3 的值 （MFB 的输入计数值）	马达的 动作	报警显示	原　因
CLOSE 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ OFF OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ ON	按 2000 → 4000 增加后 稳定	CW	AL22	1 ⇔ 2 逆 T ⇔ G 逆
OPEN 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ ON OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ OFF	按 4000 → 2000 减小后 稳定	CCW		

调整中的动作	OUT 端子的状态	PV3 的值 （MFB 的输入计数值）	马达的 动作	报警显示	原　因
CLOSE 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ OFF OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ ON	减小或增加不明确（变成 全闭、全开前马达动作 发生切换）	CW	AL22 或无	1 ⇔ 2 逆 T ⇔ Y 逆
OPEN 动作中	OUT1 的端子状态（OPEN）＝ ON OUT2 的端子状态（CLOSE）＝ OFF		CCW		

■ 输入异常和断线

输入异常或断线时产生以下报警。

	输入异常	G线断线	Y线断线/T线断线
MFB1异常	上限异常时：AL21和AL05 下限异常时：AL21和AL06	AL21和AL06	AL21和AL05
MFB2异常	上限异常时：AL23和AL07 下限异常时：AL23和AL08	AL23和AL08	AL23和AL07

■ 运行中的监视

可以监视下列值和状态。
请参阅 ☞ 第12章　通讯数据一览、附-2　标准位编号•标准数值编号(附-12页)。

标准数值(目录名：标准数值、库名：标准数值(2432 ～ 2559))
• MFB1 开度(包含推定)、MFB2 开度(包含推定)
• MFB1 开度(实测值)、MFB2 开度(实测值)

标准数值(目录名：标准数值、库名：标准数值(2688 ～ 2815))
•位置比例1中使用的MV
•位置比例2中使用的MV

标准位(目录名：标准位、库名：标准位(1792 ～ 1919))
• MFB1 G线断线、MFB2 G线断线
• MFB1 Y线断线、MFB2 Y线断线
• MFB1 T线/多根线断线、MFB2 T线/多根线断线
• MFB1 输入异常(AL21)、MFB2 输入异常(AL23)
• MFB1 调整中、MFB2 调整中
• MFB1 推定中、MFB2 推定中
• MFB1 调整异常(AL22)、MFB2 调整异常(AL24)
• MFB1 OPEN、MFB2 OPEN
• MFB1 CLOSE、MFB2 CLOSE

■ 与马达连接

请按照输出OPEN命令的端子为ON时开度％变大的方式接线。
(请按照输出CLOSE命令的端子为ON时开度％变小的方式接线)
详细内容请参阅各马达的使用说明书。
接线详细内容请参阅 ☞ 第3章　接　线。

[!] 使用上的注意事项

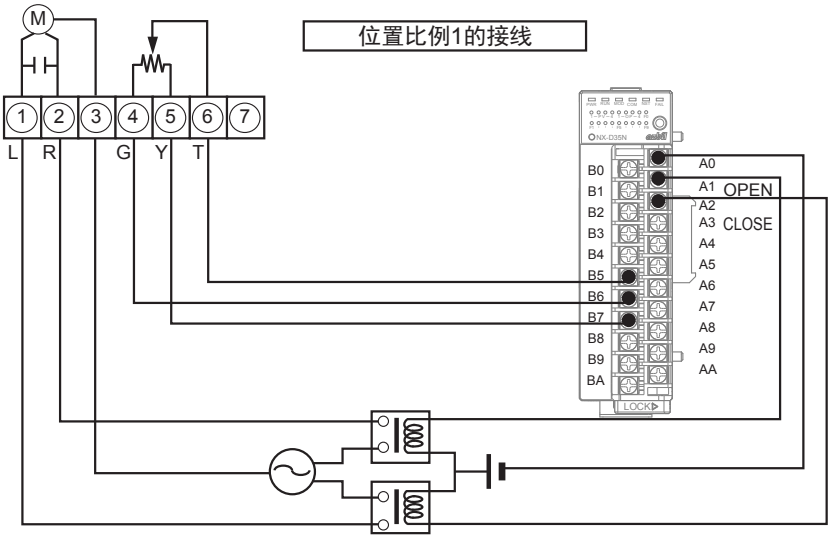
- 请勿将马达驱动继电器接点侧接线与MFB输入用接线穿过同一接线管。否则，可能因马达动作时产生的干扰等导致本机误动作或故障。

■ 与ECM3000的连接例

下面列举了ECM3000的连接例。
NX-D35为前面所述的出厂设定状态的场合，按照以下各个型号进行接线。
使用ECM3000进行自控时请务必参照ECM3000的使用说明书。

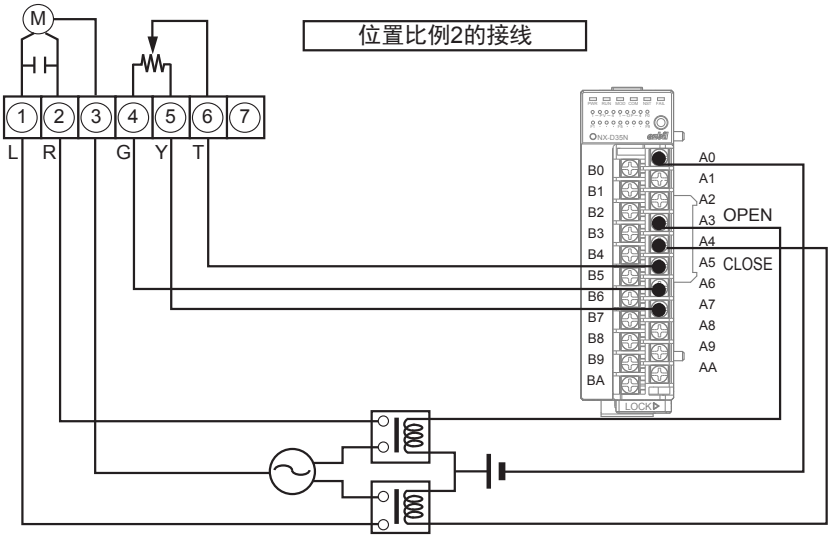
● 马达的接线：输出类型是M（晶体管输出（位置比例控制用））时

位置比例1的接线



ECM3000中L : CCW、R : CW。
详细内容请参阅ECM3000的
使用说明书。

位置比例2的接线

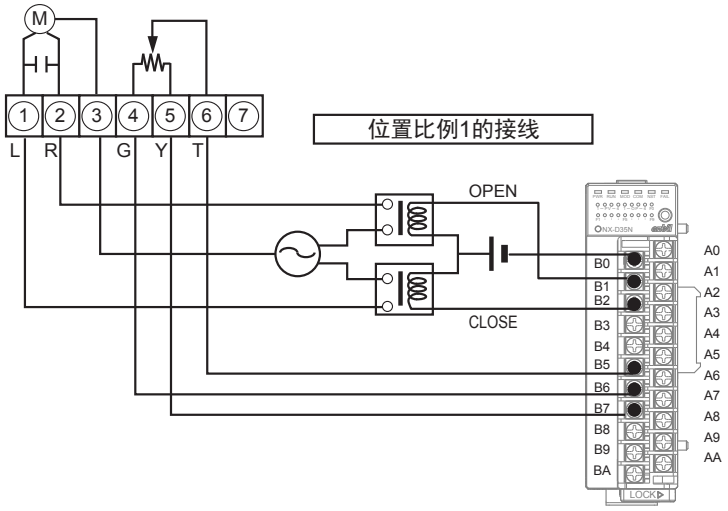


ECM3000中L : CCW、R : CW。
详细内容请参阅ECM3000的
使用说明书。

● 马达的接线：可选项为4（数字输出带4ch、位置比例控制用）时

ECM3000

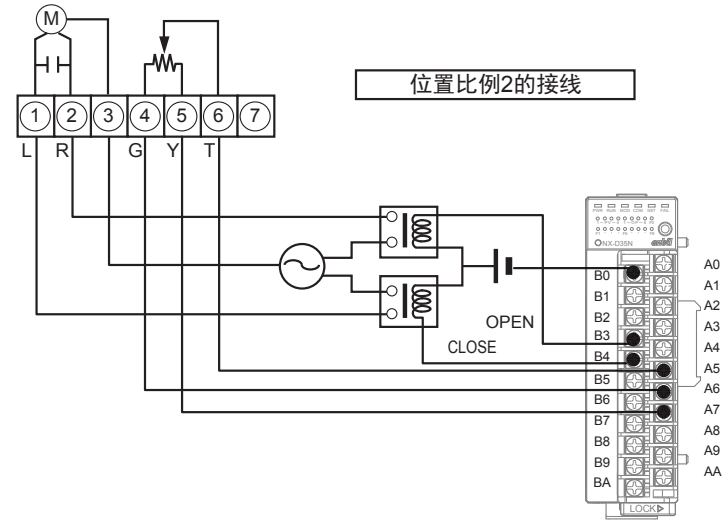
位置比例1的接线



ECM3000中L : CCW、R : CW。
详细内容请参阅ECM3000的
使用说明书。

ECM3000

位置比例2的接线



ECM3000中L : CCW、R : CW。
详细内容请参阅ECM3000的
使用说明书。

第 5 章　运　行

5 - 1　　运行显示

本体前面有LED显示及按钮。
LED的闪烁分为高速闪烁(0.2s周期)与低速闪烁(1.4s周期)。

■ PWR、RUN、MOD、COM、NST、FAIL

最上段LED的灯亮状态及内容如下表所示。

LED名称	颜色	灯亮状态	内　容
PWR	绿	灯　亮	电源ON(通电)
		灯　灭	电源OFF(不通电)
RUN	绿	灯　亮	RUN模式(机器运行模式)
		高速闪烁	机器运行模式为RUN模式、且回路模式为1回路以上READY时
		低速闪烁	IDLE模式(机器运行模式)
		灯　灭	上述以外的运行状态
MOD	橙	高速闪烁	来自编程器的参数写入中
		灯　灭	通常动作模式
COM	绿	灯　亮	自局以太信息包收信中
		灯　灭	自局以太信息包未收信状态
NST*1	橙	灯　亮	串级连接非环形通讯
		高速闪烁	串级连接环形切断状态(某处被切断)
		低速闪烁	串级连接环形切断状态(与自己或相邻的节点的环形被切断)
		灯　灭	串级连接环形通讯正常
FAIL	红	灯　亮	重故障
		低速闪烁	轻故障
		灯　灭	无异常

*1：可以从上位通讯确认环形通讯的状态。详细内容请参阅 ☞ 附-3　环形通讯的状态（网络状态）（附-14页）。

■ PV1 ～ 4

中段的PV1 ～ 4 LED的灯亮状态及内容如下所示。

LED名称	颜色	灯亮状态	内　容
PV1	绿	高速闪烁	PV1上限异常或PV1下限异常
		灯灭	PV输入ch1 正常或未使用
PV2	绿	高速闪烁	PV2上限异常或PV2下限异常
		灯灭	PV输入ch2 正常或未使用
PV3	绿	高速闪烁	PV3上限异常或PV3下限异常
		灯灭	PV输入ch3 正常或未使用
PV4	绿	高速闪烁	PV4上限异常或PV4下限异常
		灯灭	PV输入ch4 正常或未使用

■ OP1 ～ 4

中段的OP1 ～ 4 LED通常时的灯亮状态及内容如下表所示。

LED名称	颜色	灯亮状态	内　容
OP1	绿	灯亮	晶体管输出ch1 ON
		灯灭	晶体管输出ch1 OFF 模拟电流输出ch1 或模拟电压输出ch1
OP2	绿	灯亮	晶体管输出ch2 ON
		灯灭	晶体管输出ch2 OFF 模拟电流输出ch2 或模拟电压输出ch2
OP3	绿	灯亮	晶体管输出ch3 ON
		灯灭	晶体管输出ch3 OFF 模拟电流输出ch3 或模拟电压输出ch3
OP4	绿	灯亮	晶体管输出ch4 ON
		灯灭	晶体管输出ch4 OFF 模拟电流输出ch4 或模拟电压输出ch4

■ F0 ～ 9

中段右端及下段的F0 ～ 9LED通常时的灯亮条件及灯亮状态可设定。
初始值是表示报警及事件的状态。

LED名	颜色	目录名	库名	项目名	设定值	初始值 （位置比例以外）	初始值 （位置比例）
F0	红	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047: 标准位编号	1792 （全部报警代表）	1792 （全部报警代表）
			UFLED设定	灯亮状态	0: 灯灭 1: 灯亮 2: 灯亮（反转） 3: 高速闪烁 4: 高速闪烁（条件反转） 5: 低速闪烁 6: 低速闪烁（条件反转）	1（灯亮）	1（灯亮）
F1	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1088（事件1）	1088（事件1）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）
F2	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1089（事件2）	1900（MFB1 OPEN）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）
F3	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1090（事件3）	1904（MFB1 CLOSE）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）
F4	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1091（事件4）	1901（MFB2 OPEN）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）
F5	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1092（事件5）	1905（MFB2 CLOSE）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）
F6	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1093（事件6）	1888（MFB1推定中）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	5（灯亮）
F7	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1094（事件7）	1889（MFB2推定中）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	5（低速闪烁）
F8	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1545（通讯中）	1545（通讯中）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	3（高速闪烁）	3（高速闪烁）
F9	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1968（参数异常）	1968（参数异常）
			UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	3（高速闪烁）	3（高速闪烁）

■ 电源投入时的显示

电源投入时的显示与运行显示不同，LED灯亮状态如下表所示。
其后进入运行显示。

顺序	LED灯亮状态（○:灯亮、－:灯灭、◇:闪烁、＊:根据状态）								状态•处理
	上段LED						中段LED	下段LED	
	PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9	
1	－	－	－	－	－	－	－	－	电源OFF
2	○	○	○	○	○	○	－	－	电源ON后立即
3	○	－	－	－	－	－	○	－	LED灯亮测试（0.5s）
4	○	－	－	－	－	－	－	○	LED灯亮测试（0.5s）
5	○	－	－	－	－	－	－	－	EEPROM读出 等待稳定
6	○	＊	＊	＊	＊	＊	◇	◇	运行开始
7	○	＊	＊	＊	＊	＊	＊	＊	运行显示

■ 特殊状态下LED的灯亮式样

• ROM版本3.00[1_0_3]之后

LED灯亮状态（○:灯亮、－:灯灭、◇:低速闪烁、◆:高速闪烁、＊:根据状态）								状态•处理
上段LED						中段LED	下段LED	
PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9	
○	◇	◇	◇	◇	◇	＊	＊	模块LED灯亮功能 编程器的LED灯亮被指定的场合
○	◇	◇	＊	＊	○	＊	＊	发生以下报警时 *1 AL83：EEPROM未初始化 AL84：MAC地址异常 AL85：RAM读写异常 AL86：EEPROM读写异常 AL87：底板EEPROM读写异常 AL99：ROM异常
○	◇	◇	＊	＊	◇	＊	＊	发生以下报警时 *1 AL88：底板EEPROM异常 AL97：EEPROM异常（参数区域）
○	◆	◆	◆	◆	◆	＊	＊	发生以下报警时 *1 AL54：底板/本体型号不一致 或者以太通讯发生信息堵塞 连接的网络环境下发生信息堵塞 持续存在时，请确认网络环境有无连接错误。
○	◇	◇	＊	＊	－	＊	＊	发生以下报警时 *1 AL53：底板/本体通讯设定不一致

*1 各报警对应的措施请参阅 ☞ 第 14 章　故障时的对应。

• ROM版本2.02[1_0_2]之前

LED灯亮状态（○:灯亮、－:灯灭、◇:低速闪烁、◆:高速闪烁、＊:根据状态）								状态•处理
上段LED						中段LED	下段LED	
PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9	
○	◇	◇	◇	◇	◇	＊	＊	模块LED灯亮功能 编程器的LED灯亮被指定的场合
○	◇	◇	＊	＊	○	＊	＊	底板EEPROM读写异常 本体与底板的通讯失败或底板有严重损坏 重新投入电源后再次发生的场合，请更换模块。
○	◇	◇	＊	＊	◇	＊	＊	底板EEPROM不对应 不支持连接的底板 电源重新投入后再次发生的场合，请按按钮进行底板EEPROM修复。仍然不能恢复的场合请更换模块。
○	◆	◆	◆	◆	◆	＊	＊	模块误插入 本体与底板共通的型号信息不一致 确认插入的模块型号是否正确或重新投入电源后如果仍然有错误，则按按钮进行底板EEPROM的修复。
								以太通讯发生信息堵塞 连接的网络环境下发生信息堵塞 持续存在时，请确认网络环境有无连接错误。
○	◇	◇	＊	＊	－	＊	＊	底板EEPROM异常 本体与底板的参数信息不一致 重新投入电源后仍再次发生的场合，按按钮进行底板EEPROM的修复。

■ 按钮的功能

可操作按钮对底板EEPROM进行修复

顺序	LED灯亮状态（○:灯亮、－:灯灭、◇:低速闪烁、◆:高速闪烁、＊:根据状态）								状态•处理
	上段LED						中段LED	下段LED	
	PWR	RUN	MOD	COM	NST	FAIL	PV1-4 OP1-4 F0	F1-9	
1	○	＊	＊	＊	＊	＊	＊	＊	通常运行中
									↓（按按钮）
2	○	－	－	－	－	－	＊	＊	上段LED全灯灭
									↓（经过2秒）
3	○	○	○	○	○	○	＊	＊	上段LED全灯亮
									↓（放开按钮）
4	○	＊	＊	＊	＊	＊	＊	＊	通常运行中

底板EEPROM修复，是指当有模块误插入、底板EEPROM异常、底板EEPROM不对应发生时，对本体与底板进行整合。

5 - 2　　回路模式

回路模式相关的设定数据项目如下表所示。
有关回路模式的概要，请参阅 ☞ 1-4　运行模式 （1-7 页）。

■ 设定库及设定数据项目（回路模式切换）

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
监视关联	通讯配置（仪表状态） 通讯配置（运行操作） 回路模式	RUN/READY	0: RUN 1: READY	
		AUTO/MANUAL	0: AUTO 1: MANUAL	
		AT 停止 / 启动	0: AT 停止 1: AT 启动	
		LSP/RSP	0: LSP 1: RSP	

■ 设定库及设定数据项目（MANUAL 用设定）

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（扩展设定）	MANUAL 变更时动作	0: 无扰 1: 预置	简单 标准 多功能
		预置 MANUAL 值	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	

■ 设定库及设定数据项目（READY 用设定）

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路输出（操作量）	READY 时操作量	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	简单 标准 多功能
		READY 时操作量（加热侧）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	标准 多功能
		READY 时操作量（冷却侧）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	

■ 设定库及设定数据项目（RSP 用设定）

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
SP	RSP	RSP	－	标准 多功能
		PID 组指定（RSP 用）	1 ～ 4（组）	

5 - 3　　控制模式及参数的变更方法

变更控制模式及参数时，使用 SLP-NX(编程器：另售品)或采用上位通讯。
此处对使用编程器对控制模式及参数的变更进行概要说明。

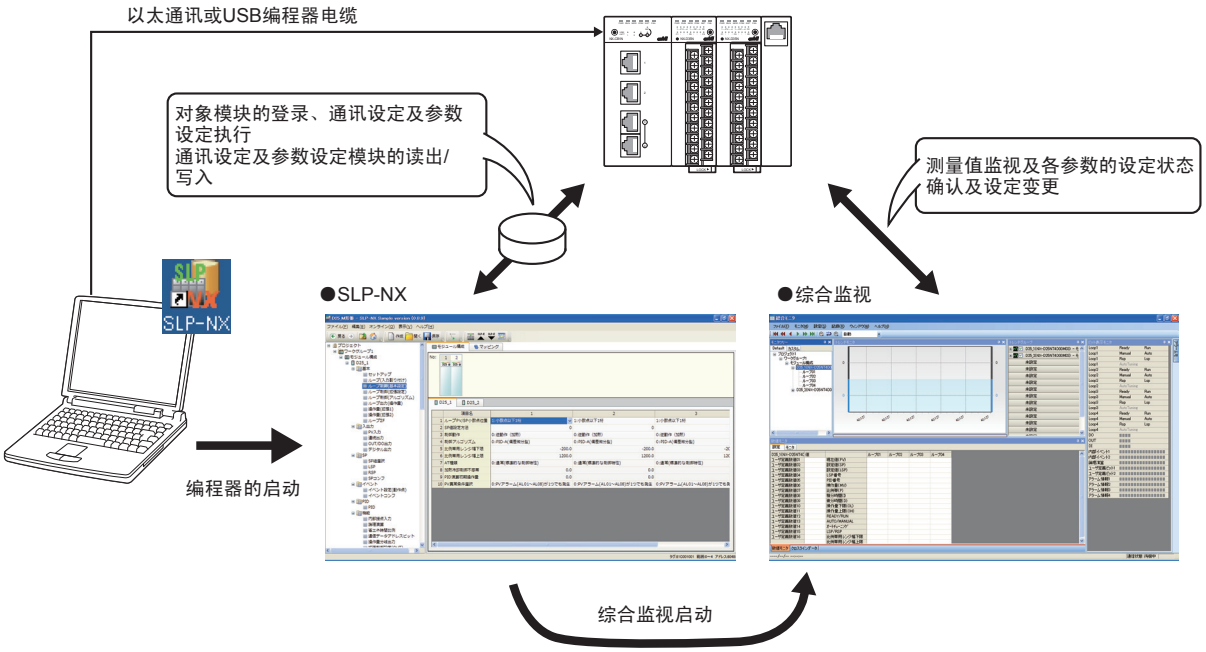
■ 编程器的功能体系

编程器由如下的功能体系构成。

功能名称	用　途
SLP-NX	具有实施模块登录、各模块的通讯设定、参数设定的功能 还具有对各模块的模块信息、通讯设定、参数设定等进行读出/写入的功能
综合监视	对各模块进行通讯连接、各种测量值的状况监视、各参数的设定状态确认及变更等可单独执行

■ 参数的变更方法

对使用综合监视对参数的设定变更方法进行说明。



● 设定变更方法

举例对PID控制状态从RUN➞READY变更的方法进行说明。

参 考

- 下例是一种方法，其它的操作方法也可进行同样的变更。

① 启动编程器。

② 打开计算机中备份的项目。

③ 计算机与模块连接。(以太通讯)

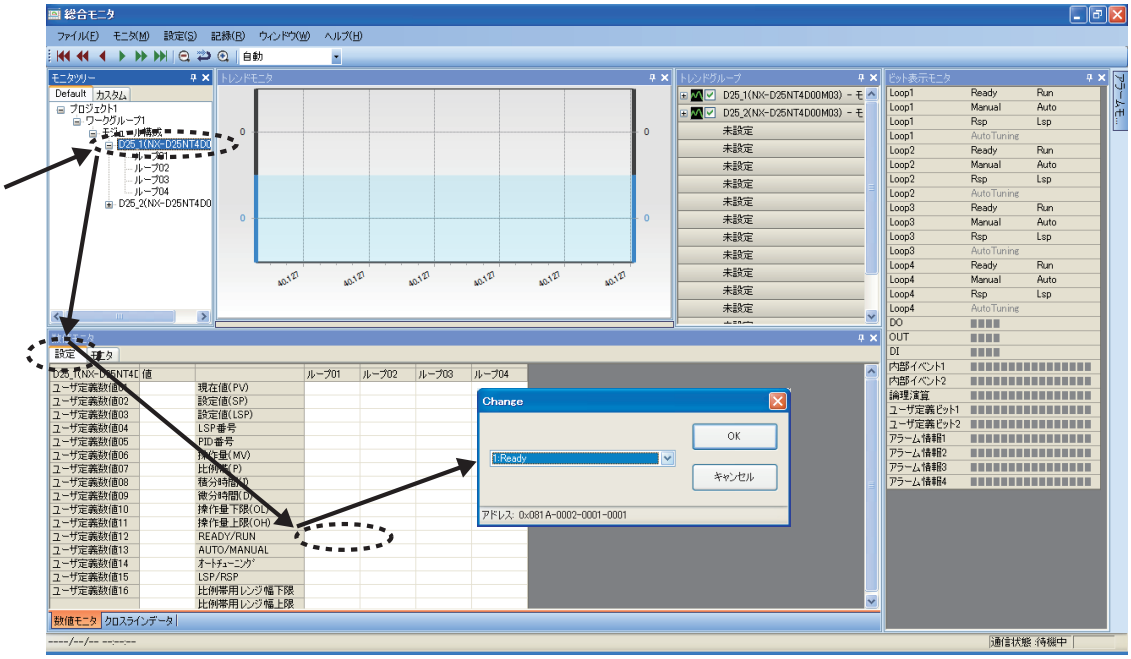
④ 经由[在线]➞[监视]的操作，启动综合监视。

⑤ 点击综合监视的「监视树」上要变更对象的模块。

⑥ 经由[监视]➞[开始]的操作，把通讯状态置为通讯中。

⑦ 在综合监视的[数值监视[设定]]选项卡处准备的各回路的[READY/RUN]处，双击操作后，弹出[在线写入]对话框。

⑧ 在列表框上进行[0:RUN]➞[1:READY]的变更后，点击[OK]键。



5 - 4　手动输出操作量（AUTO/MANUAL）

使用综合监视，对各回路手动输出操作量。

请按下述步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 在 [数值监视 [设定]] 选项卡处，从 AUTO 变更为 MANUAL。

③ 在 [数值监视 [设定]] 选项卡上变更操作量 (MV)。

5 - 5　　切换为远程SP（RSP/LSP）

对有RSP的回路，使用综合监视从本地SP(LSP)切换为远程SP(RSP)或逆向切换。

请按如下步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 在[数值监视[设定]]选项卡上从LSP变更为RSP。
或从RSP变更为LSP。

5 - 6　　切换为 READY 停止控制

使用综合监视，从运行 (RUN) 切换为停止 (READY) 或逆向切换。

请按如下步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 在 [数值监视 [设定]] 选项卡上从 RUN 变更为 READY。
或从 READY 变更为 RUN。

5 - 7　　启动自整定

使用综合监视可进行自整定 (AT) 的启动或停止。

请按如下步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 确认 PV 正常。
RUN 模式且在 AUTO 模式下，确认处于可控制的状态。

③ 在 [数值监视 [设定]] 选项卡上执行 AT 启动。

④ AT 自动结束。
AT 启动中要停止的场合，变更 AT 模式为停止。

5 - 8　　变更SP

变更各回路的SP有多种方法。

■ 替换使用中的LSP

对各回路，使用综合监视可替换SP值。

请按如下步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 在[数值监视[设定]]选项卡上变更设定值(LSP)。

③ 但远程SP(RSP)模式的场合，不可变更SP。

■ 变更LSP组选择

对SP使用组数设定为2组以上的回路，使用综合监视可变更SP组选择。
但当SP组由内部接点输入选择的场合，不可变更SP组选择。

请按如下步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 在[数值监视[设定]]选项卡上变更LSP编号。

■ 替换使用中的RSP

RSP分配到用户定义数值的场合，使用综合监视可替换SP的值。

请按如下步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 在[数值监视[设定]]选项卡上变更分配的用户定义数值。

5 - 9　　变更 PID

变更 PID 的方法有变更 PID 设定值的方法及执行自整定的方法。

■ 变更 PID 设定值

使用综合监视，可变更 PID 值。

请按如下步骤操作。

① 在综合监视上显示要操作的回路。

② 在 [数值监视 [设定]] 选项卡上变更 PID 值。

■ 执行自整定

请参阅 ☞ 5-7　自整定的启动 （5-11 页）。

5 - 10　　变更事件的动作点

使用编程器变更事件设定(动作点)。
根据事件种类分为仅事件主设定、事件主设定与事件副设定两者。
有关事件种类详细内容请参阅 ☞ 6-1　使用事件　（6-1 页）。

请按如下步骤操作。

① 用编程器显示事件设定(动作点)库。

② 变更事件主设定或事件副设定的值。

5 - 11　　PID 控制

控制动作设定为「0: 逆动作」或「1: 正动作」时，其控制动作如下。

积分时间≠ 0、微分时间≠ 0 时，执行 PID 控制。
积分时间≠ 0、微分时间＝ 0 时，执行 PI 控制。
积分时间＝ 0、微分时间≠ 0 时，执行 PD 控制。
积分时间＝ 0、微分时间＝ 0 时，执行 P 控制。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	控制动作	0: 逆动作（加热） 1: 正动作（冷却） 2: 加热冷却 4: 逆动作（ON/OFF） 5: 正动作（ON/OFF）	简单 标准 多功能
		PID 运算初始操作量	－ 10.0 ～＋ 110.0%	标准 多功能
	回路控制（扩展设定）	积分时间• 微分时间小数点位置	0: 无小数点 1: 小数点以下 1 位 2: 小数点以下 2 位	标准 多功能
		PID 运算初始化	0: 自动 1: 不初始化 2: 初始化（设定了与当前 SP 值不同的值时）	简单 标准 多功能
PID	PID	比例带 1（PID1 组）	0.1 ～ 3200.0（%）	简单 标准 多功能
		积分时间 1（PID1 组）	积分时间（s） 0 ～ 32000U （根据积分时间•微分时间小数点位置）	
		微分时间 1（PID1 组）	微分时间（s） 0 ～ 32000U （根据积分时间•微分时间小数点位置）	
		操作量下限 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		操作量上限 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		手动复位 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		PID2 组的设定	与上述的 PID1 组相同	
		PID3 组的设定		
		PID4 组的设定		

■ PID 运算的初始化

•控制方式为 ON/OFF 控制以外的场合，可显示、设定。

•SP 值的变更或 SP 组切换伴随 PID 组的切换，会出现操作量 (MV) 固定在下限或上限处、PV 不变化、发生超调等情况。执行 PID 运算的初始化可有效地防止这种情况的发生。

•回路模式从 READY 切换成 RUN 时或电源投入后变为 RUN 时，PID 运算初始操作量决定其后的 PID 运算所使用的初始操作量。

参 考

• IDLE 中与设定无关，按以下处理。
ROM 版本 2.01[1_0_1]之前 : 执行 PID 的初始化
ROM 版本 2.02[1_0_2]之后 : 不执行 PID 的初始化

● 设定 0（自动）的场合

SP 值的变更或 SP 组切换时，自动判断是否进行 PID 运算的初始化，仅在需要时执行初始化。

执行初始化的条件 :
※SP 变更前的绝对值偏差大于 5%FS 的场合
※SP 变更前的操作量为下限（OL）或上限（OH）的场合
※SP 处于斜坡中或非 RSP 模式时

● 设定 1（不初始化）的场合

SP 值的变更或 SP 组切换时，不执行 PID 运算的初始化。在 SP 值的变更或 SP 组切换时保持操作量 (MV) 的连续性，这在重要的场合是有效的设定。

● 设定 2（初始化）的场合

SP 值的变更或 SP 组切换时，必须执行 PID 运算的初始化。SP 值的变更或 SP 组切换时，操作量 (MV) 的上升、下降跟随 PV 与 SP 的关系即时反应是在重要场合时的有效设定。

执行初始化的条件 :
※SP 处于斜坡中或非 RSP 模式时

5 - 12　　加热冷却控制

控制动作设定为「2: 加热冷却 」时，执行加热冷却控制。

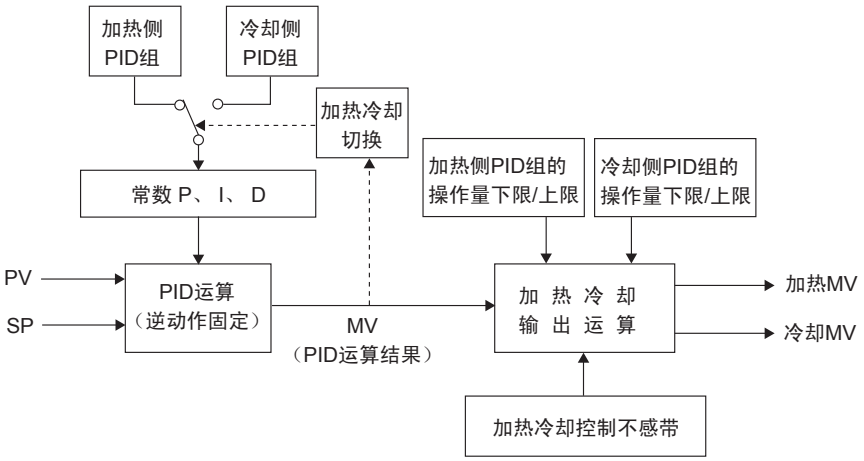
■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	控制动作	0: 逆动作（加热） 1: 正动作（冷却） 2: 加热冷却 4: 逆动作（ON/OFF） 5: 正动作（ON/OFF）	简单 标准 多功能
		加热冷却控制不感带	－ 100.0 ～＋ 100.0（%）	标准 多功能
	回路控制（扩展设定）	积分时间• 微分时间小数点位置	0: 无小数点 1: 小数点以下 1 位 2: 小数点以下 2 位	
PID	PID	比例带 1（PID1 组）	0.1 ～ 3200.0（%）	简单 标准 多功能
		积分时间 1（PID1 组）	积分时间（s） 0 ～ 32000U （根据积分时间•微分时间小数点位置）	
		微分时间 1（PID1 组）	微分时间（s） 0 ～ 32000U （根据积分时间•微分时间小数点位置）	
		操作量下限 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		操作量上限 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		手动复位 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		冷却侧比例带 1（PID1 组）	0.1 ～ 3200.0（%）	标准 多功能
		冷却侧积分时间 1（PID1 组）	积分时间（s） 0 ～ 32000U （根据积分时间•微分时间小数点位置）	
		冷却侧微分时间 1（PID1 组）	微分时间（s） 0 ～ 32000U （根据积分时间•微分时间小数点位置）	
		冷却侧操作量下限 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		冷却侧操作量上限 1（PID1 组）	－ 10.0 ～＋ 110.0（%）	
		PID2 组的设定	与上述的 PID1 组相同	－
		PID3 组的设定		
		PID4 组的设定		

[!] 使用上的注意事项

- 操作量分支输出与加热冷却控制不可以同时使用。

加热冷却控制运算如下。

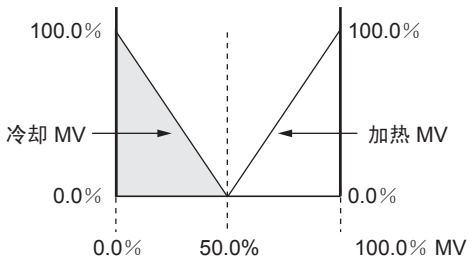


• ROM版本3.00[1_0_3]之后
：加热冷却控制可最多4个回路。(NX-D35最多2个回路)
ROM版本2.02[1_0_2]之前
：加热冷却控制可最多2个回路。
详细内容请参阅
☞ 4-1 设定回路的构成 （4-1页）。

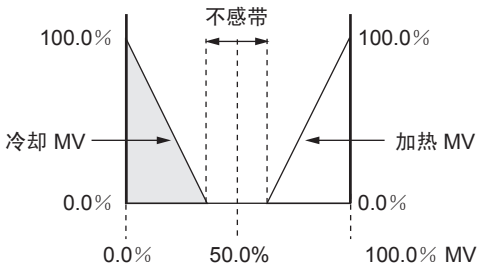
• MV≧50%时，切换成加热侧PID组。

• MV＜50%时，切换成冷却侧PID组。

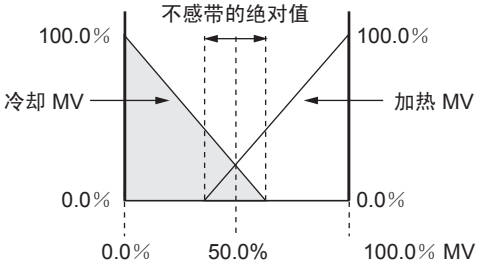
• 加热侧输出及冷却侧输出的关系与PID运算结果(MV)如何对应，是由设定加热冷却控制的不感带决定的。



不感带＝0.0%的场合

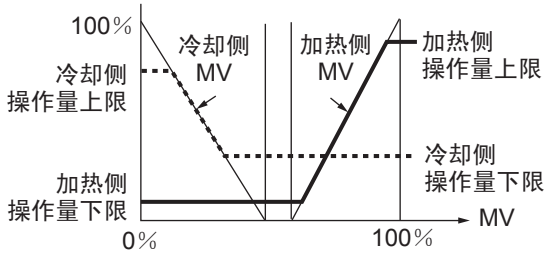


不感带＞0.0%的场合



不感带＜0.0%的场合

操作量下限、操作量上限按下图动作。



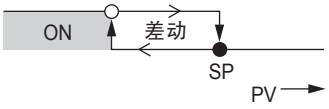
5 - 13　　ON/OFF 控制

控制动作设定为「3: 逆动作 (ON/OFF) 」或「4: 正动作 (ON/OFF) 」时，执行 ON/OFF 控制。
通过 PID 组的切换，可变更差动。

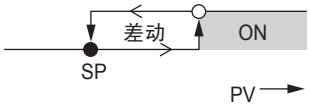
■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	控制动作	0: 逆动作（加热） 1: 正动作（冷却） 2: 加热冷却 4: 逆动作（ON/OFF） 5: 正动作（ON/OFF）	简单 标准 多功能
PID	PID	差动 1（PID1 组）	0 ～ 32000U（根据回路 PV/SP 小数点位置）	
		差动 2（PID2 组）	0 ～ 32000U（根据回路 PV/SP 小数点位置）	
		差动 3（PID3 组）	0 ～ 32000U（根据回路 PV/SP 小数点位置）	
		差动 4（PID4 组）	0 ～ 32000U（根据回路 PV/SP 小数点位置）	

ON/OFF 控制的动作如下图所示。



加热控制（逆动作）的场合



冷却控制（正动作）的场合

第 6 章　控制以外常用功能的设定

6 - 1　　使用事件

事件根据各动作种类的条件决定ON/OFF。
事件的ON/OFF结果可从ON/OFF的输出端子或数字输出端子输出。
另外，事件的ON/OFF结果可作为内部接点输入功能的输入使用。

■ 设定库及设定数据项目

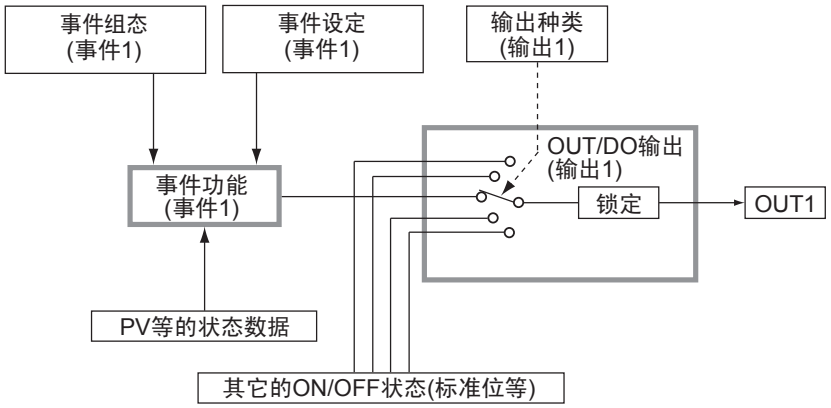
目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
事件	事件设定	动作种类	0 ～ 255	简单 标准 多功能
		回路/通道设定	1 ～ 3071	
		正逆	0:正 1:逆	
		待机	0:无待机 1:有待机 2:有待机＋SP变更时待机	
		READY时动作	0:继续 1:强制OFF	
		小数点位置	0 ～ 4	
		回差	0 ～ 32000U （根据事件设定库「小数点位置」）	
		ON延时	0.0 ～ 3200.0s	
		OFF延时	0.0 ～ 3200.0s	

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
事件	事件设定 （动作点）	事件主设定	－ 19999 ～＋ 32000U （根据事件设定库「小数点位置」）	简单 标准 多功能
		事件副设定	－ 19999 ～＋ 32000U （根据事件设定库「小数点位置」）	

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	OUT/DO输出	输出种类	0 : OFF 1024 ～ 2047 ：标准位 参照 ☞■ 标准位编号一览（附-12页）	简单 标准 多功能
		锁定	0:不锁定 1:ON时锁定 2:OFF时锁定（电源投入时的OFF除外）	标准 多功能
		时间比例动作种类	（无效设定）	简单 标准 多功能
		最小ON/OFF时间	0 ～ 300ms	
		时间比例周期	（无效设定）	
		位相偏移	（无效设定）	多功能

■ 例　PV 上限警报（异常时 ON）

以下是当回路 1 的 PV 大于 800℃时，把 OUT1 的输出置为 ON 的例。
使用事件功能及输出功能。



① 设定事件 1 的事件组态。
事件组态库的设定按下表进行。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
事件	事件组态	（事件 1）动作种类	1:PV 上限	简单 标准 多功能
		（事件 1）回路 / 通道指定	1	
		（事件 1）正逆	0: 正	
		（事件 1）待机	0: 无待机	
		（事件 1）READY 时动作	0: 继续	
		（事件 1）小数点位置	0: 无小数点	
		（事件 1）回差	5	
		（事件 1）ON 延时	0.0s	
		（事件 1）OFF 延时	0.0s	

② 设定事件 1 的事件动作点。
事件设定（动作点）库的设定按下表进行。

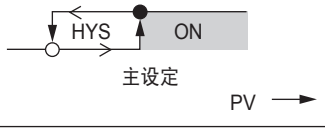
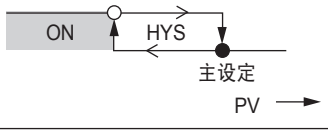
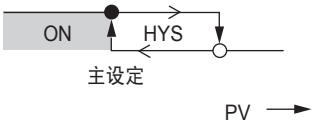
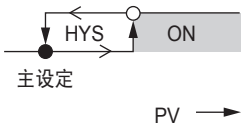
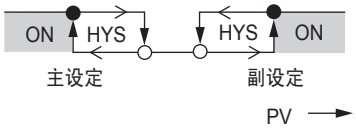
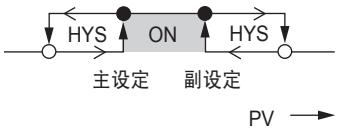
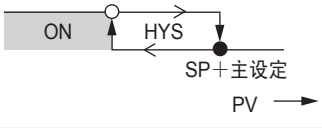
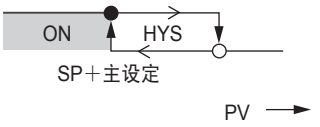
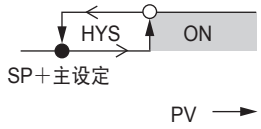
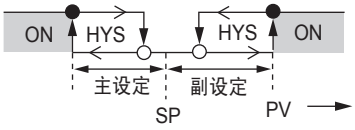
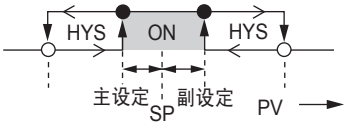
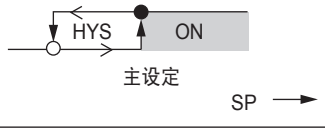
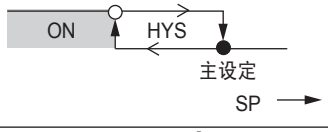
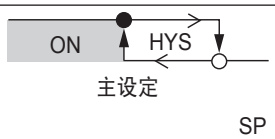
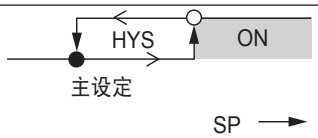
目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
事件	事件设定 （动作点）	（事件 1）主设定	800	简单 标准 多功能
		（事件 1）副设定	（不可设定）	

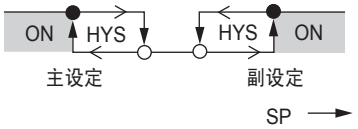
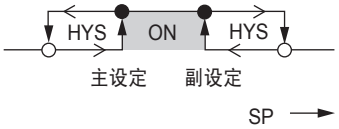
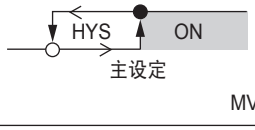
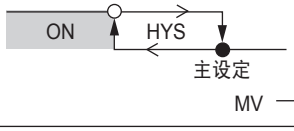
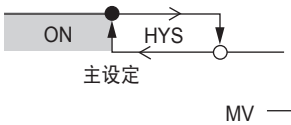
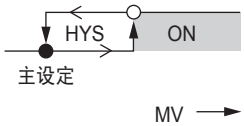
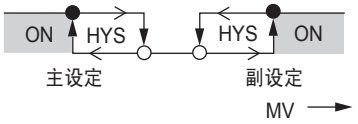
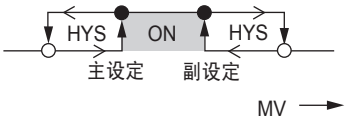
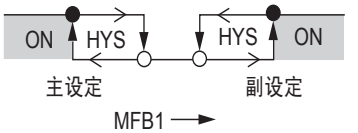
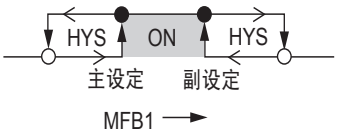
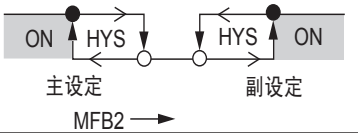
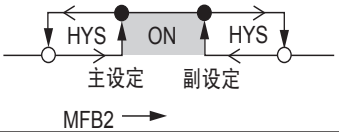
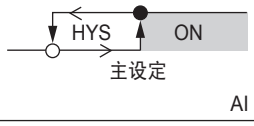
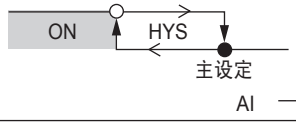
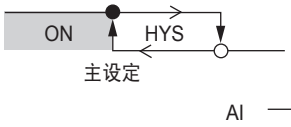
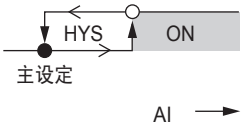
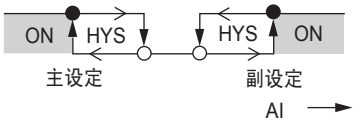
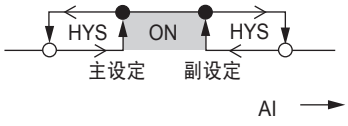
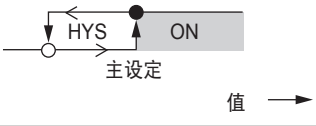
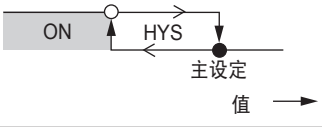
③ 事件 1 的 ON/OFF 分配到输出 1。
OUT/DO 输出库的设定按下表进行。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	OUT/DO 输出	输出种类	1088: 事件 1	简单 标准 多功能
		锁定	0: 不锁定	标准 多功能
		时间比例动作种类	（无效设定）	简单 标准 多功能
		最小 ON/OFF 时间	10（ms）	
		时间比例周期	（无效设定）	
		位相偏移	（无效设定）	多功能

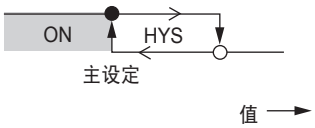
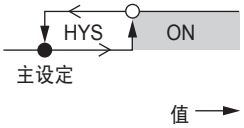
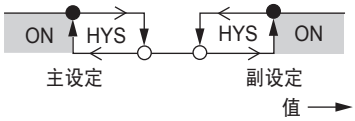
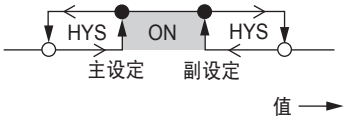
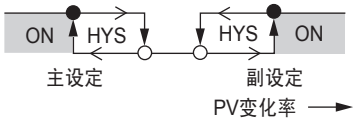
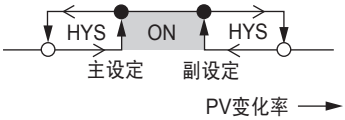
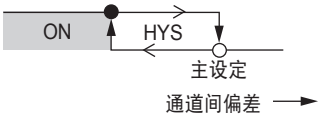
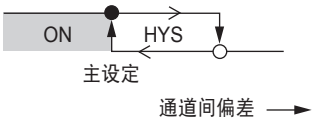
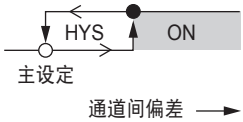
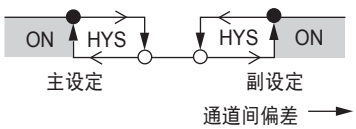
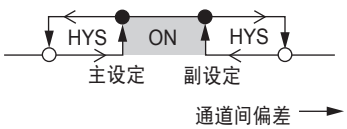
■ 事件的动作种类、正逆、回差、主设定、副设定

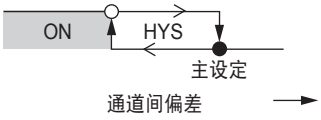
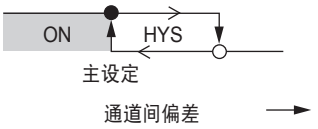
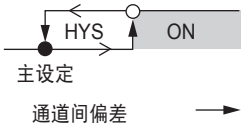
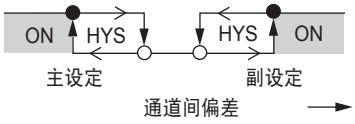
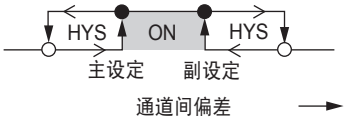
根据动作种类、正逆、主设定、副设定、回差及其它设定，事件的动作如下表所示。

动作种类	动作种类的设定值	正动作 ●在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化	逆动作 ●在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化
无事件	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 （最终 SP 基准）	7	SP 斜坡以外时，与偏差上限的正动作相同。SP 斜坡中时不是现在的 SP，最终使用 SP 的点不同。	SP 斜坡以外时，与偏差上限的逆动作相同。SP 斜坡中时不是现在的 SP，最终使用 SP 的点不同。
偏差下限 （最终 SP 基准）	8	SP 斜坡以外时，与偏差下限的正动作相同。SP 斜坡中时不是现在的 SP，最终使用 SP 的点不同。	SP 斜坡以外时，与偏差下限的逆动作相同。SP 斜坡中时不是现在的 SP，最终使用 SP 的点不同。
偏差上下限 （最终 SP 基准）	9	SP 斜坡以外时，与偏差上下限的正动作相同。SP 斜坡中时不是现在的 SP，最终使用 SP 的点不同。	SP 斜坡以外时，与偏差上下限的逆动作相同。SP 斜坡中时不是现在的 SP，最终使用 SP 的点不同。
SP 上限	10		
SP 下限	11		

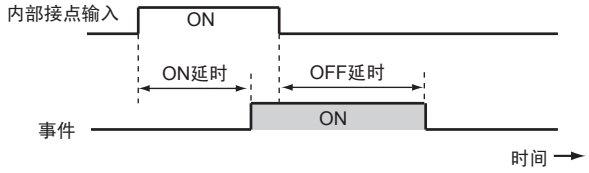
动作种类	动作种类的设定值	正动作 ●在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化	逆动作 ●在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化
SP 上下限	12		
MV 上限	13		
MV 下限	14		
MV 上下限	15		
MFB1 开度上下限 *1	16		
MFB2 开度上下限 *1	17		
AI 上限	18		
AI 下限	19		
AI 上下限	20		
标准数值上限	26		

*1 ROM 版本 3.00[1_0_3]之后可利用。

动作种类	动作种类的设定值	正动作 ●在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化	逆动作 ●在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化
标准数值下限	27		
标准数值上下限	28		
PV 变化率	29	 把 1 个扫描周期的 PV 变化（本次值－前次值）作为事件的比较值使用	 把 1 个扫描周期的 PV 变化（本次值－前次值）作为事件的比较值使用
通道间偏差（回路 1 的 PV- 指定通道）上限	31		
通道间偏差（回路 2 的 PV- 指定通道）上限	32		
通道间偏差（回路 3 的 PV- 指定通道）上限	33		
通道间偏差（回路 4 的 PV- 指定通道）上限	34		
通道间偏差（回路 1 的 PV- 指定通道）下限	35		
通道间偏差（回路 2 的 PV- 指定通道）下限	36		
通道间偏差（回路 3 的 PV- 指定通道）下限	37		
通道间偏差（回路 4 的 PV- 指定通道）下限	38		
通道间偏差（回路 1 的 PV- 指定通道）上下限	39		
通道间偏差（回路 2 的 PV- 指定通道）上下限	40		
通道间偏差（回路 3 的 PV- 指定通道）上下限	41		
通道间偏差（回路 4 的 PV- 指定通道）上下限	42		

动作种类	动作种类的设定值	正动作 ● 在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化	逆动作 ● 在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化
通道间偏差（PV 通道 1- 标准数值）上限 *1	43		
通道间偏差（PV 通道 2- 标准数值）上限 *1	44		
通道间偏差（PV 通道 3- 标准数值）上限 *1	45		
通道间偏差（PV 通道 4- 标准数值）上限 *1	46		
通道间偏差（PV 通道 1- 标准数值）下限 *1	47		
通道间偏差（PV 通道 2- 标准数值）下限 *1	48		
通道间偏差（PV 通道 3- 标准数值）下限 *1	49		
通道间偏差（PV 通道 4- 标准数值）下限 *1	50		
通道间偏差（PV 通道 1- 标准数值）上下限 *1	51		
通道间偏差（PV 通道 2- 标准数值）上下限 *1	52		
通道间偏差（PV 通道 3- 标准数值）上下限 *1	53		
通道间偏差（PV 通道 4- 标准数值）上下限 *1	54		
报警（状态）	61	报警（报警代码 AL01 ～ 99）发生时为 ON，除此之外时 OFF	报警（报警代码 AL01 ～ 99）发生时为 OFF，除此之外时 ON
READY（状态）	62	READY 模式时 ON RUN 模式时 OFF	READY 模式时 OFF RUN 模式时 ON
MANUAL（状态）	63	MANUAL 模式时 ON AUTO 模式时 OFF	MANUAL 模式时 OFF AUTO 模式时 ON
RSP（状态）	64	RSP 模式时 ON LSP 模式时 OFF	RSP 模式时 OFF LSP 模式时 ON
AT 启动中（状态）	65	AT 启动中为 ON AT 停止中为 OFF	AT 启动中为 OFF AT 停止中为 ON
SP 斜坡中	66	SP 斜坡中为 ON 无 SP 斜坡、SP 斜坡结束时为 OFF	SP 斜坡中为 OFF 无 SP 斜坡、SP 斜坡结束时为 ON
控制正动作（状态）	67	正动作（冷却）时 ON 逆动作（加热）时 OFF	正动作（冷却）时 OFF 逆动作（加热）时 ON

*1 ROM 版本 3.00［1_0_3］之后可利用。

动作种类	动作种类的设定值	正动作 ● 在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化	逆动作 ● 在该值处发生 ON/OFF 变化 ○超过该值时发生变化
定时器 （状态）	70	定时器事件的正•逆动作的设定无效 要使用定时器事件，需要把内部接点输入的动作种类设定为「定时器停止 / 启动切换」。另外，通过在内部接点输入的回路 / 通道指定处设定事件编号，多个定时器事件可由个别的内部接点输入进行控制。 ●设定项目 • ON 延时时间　：内部接点输入从 OFF ➞ ON 变化起到事件从 OFF ➞ ON 变化为止的时间 • OFF 延时时间：内部接点输入从 ON ➞ OFF 变化起到事件从 ON ➞ OFF 变化为止的时间 ●动作规格 • 内部接点输入的 ON 持续到 ON 延时时间以上时为 ON • 内部接点输入的 OFF 持续到 OFF 延时时间以上时为 OFF • 除此之外的场合，继续保持现在的状态  ●注意 ON 延时•OFF 延时的出厂时的设定为 0.0s。 内部接点输入的回路 / 通道指定的出厂设定为 0，这种场合，1 个内部接点输入可对所有的定时器事件进行停止 / 启动。 另外，回路 / 通道指定设定大于 1 时，可从 1 个内部接点输入对指定的 1 个定时器事件进行停止 / 启动。	

■ 回路/通道指定的设定

根据动作种类，按下表的内容设定。

回路/通道指定	动作种类的对象编号	READY时动作 *1	待机 *2
指定动作种类的回路编号(1 ～ 4)	1 ～ 20、29 ～ 42	○	○
	62 ～ 67	○	×
指定待机或使用READY时的动作时的回路编号(1 ～ 4)	61、70	○	×
指定标准数值的编号(2048 ～ 3071)	26 ～ 28、43 ～ 54	×	×

*1 ○：可选择继续/强制OFF　×：总是继续

*2 ○：可选择待机/不待机　×：总是不待机

■ 事件的待机、READY时动作

待机是指当本机的电源投入时或从READY切换成RUN时，即使事件满足ON条件，也不变为ON的功能。

只有当满足OFF条件后再次满足ON条件时，事件才变为ON。

待机＋SP变更时待机是指，在待机的功能上附加SP变更时(LSP、SP组)待机。

但当写入了LSP的场合或即使变更了SP组而SP值也不变化的场合，则不待机。

	READY		READY→ RUN 变更时		SP变更时	
READY设定时的事件状态 / 待机设定	0：继续	1: 强制OFF	0：继续	1: 强制OFF	0：继续	1: 强制OFF
0：无	通常的动作	OFF	通常的动作	通常的动作	通常的动作	通常的动作
1：待机	OFF	OFF	OFF（待机状态）	OFF（待机状态）	通常的动作	通常的动作
2：待机＋SP变更时待机	OFF	OFF	OFF（待机状态）	OFF（待机状态）	OFF（待机状态）	OFF（待机状态）

■ 事件小数点位置

可变更事件设定库(动作点)的主设定、副设定及事件组态库的回差设定的小数点位置。

■ ON延时、OFF延时

ON延时是指延迟事件状态从OFF变化为ON的功能。OFF延时是指延迟事件状态从ON变为OFF的功能。但当动作种类为定时器事件的场合，其动作如上页的说明。

6 - 2　使用内部接点输入 (数字输入)

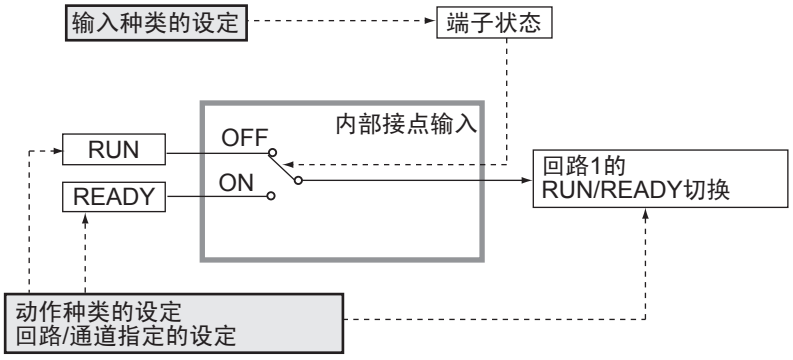
可把由输入种类指定的数字输入 (DI) 等的 ON/OFF 数据作为仪表内部的接点输入使用。
可用指定输入种类的 ON/OFF 数据执行由动作种类指定的切换动作。

■ 设定数据

内部接点输入

■ 例 1　从数字输入执行 RUN/READY 切换

以下是回路 1 的 RUN/READY 切换，当 DI1 的端子状态为 ON 时，切换成 READY，OFF 时切换成 RUN 的例。

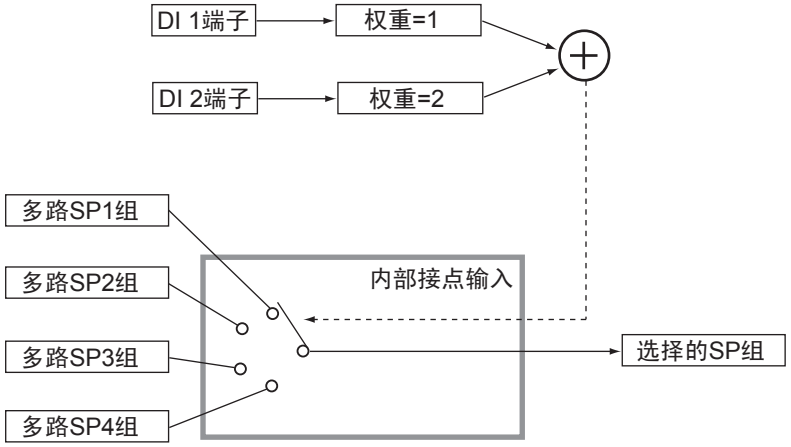


内部接点 1 组中设定 RUN/READY 切换。
内部接点输入库的设定按下表进行。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
功能	内部接点输入	（内部接点输入 1 组）动作种类	21:RUN/READY 切换	简单 标准 多功能
		（内部接点输入 1 组）输入种类	1152:DI 1 的端子状态	
		（内部接点输入 1 组）回路 / 通道指定	1: 回路 1	
		（内部接点输入 1 组）权重	（不可设定）	

■ 例2　从数字输入进行SP组的选择

以下是使用DI1及DI2的端子，选择回路1的多路SP组(1 ～ 4)的例。



DI 1	OFF	ON	OFF	ON
DI 2	OFF	OFF	ON	ON
权重的和	0	1	2	3
选择的SP组	SP1	SP2	SP3	SP4

① 设定SP使用组数。

设定(基本设定)库的设定按下表进行。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	设定	SP使用组数	4	简单 标准 多功能

② 内部接点输入1 ～ 2中设定SP组选择。

在内部接点输入库中，2组的内部接点输入按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
功能	内部接点输入	(内部接点输入1组) 动作种类	1:SP组选择	简单 标准 多功能
		(内部接点输入1组) 输入种类	1152:DI1的端子状态	
		(内部接点输入1组) 回路/通道指定	1	
		(内部接点输入1组) 权重	1	
		(内部接点输入2组) 动作种类	1:SP组选择	
		(内部接点输入2组) 输入种类	1153:DI2的端子状态	
		(内部接点输入2组) 回路/通道指定	1	
		(内部接点输入2组) 权重	2	

■ 动作种类

根据内部接点输入的切换动作，从下表的「动作种类的设定值」中选择设定。

动作种类的设定值及含义	回路/通道指定的设定值及含义
0: 无功能	0 ～ 127: 无效
1:SP 组选择	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
2:PID 组选择	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
3: 固定值组选择 *4	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
5:OUT 用折线使用组选择 *1 *2	0: 无效 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: 无效
6: 位置比例用折线使用组选择 *5	0 : 无效　1 : 位置比例 1　2 : 位置比例 2　3 ～ 127 : 无效
9:AI 组指定 *3	0: 全通道　1: 通道 1　2: 通道 2　3: 通道 3　4: 通道 4
21:RUN/READY 切换	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
22:AUTO/MANUAL 切换	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
23:LSP/RSP 切换	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
24:AT 停止 / 启动切换	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
41: 控制动作正逆切换	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
42:SP 斜坡许可 / 禁止切换	0: 全回路　1: 回路 1　2: 回路 2　3: 回路 3　4: 回路 4　5 ～ 127: 无效
46: 定时器停止 / 启动切换	0: 全定时器事件　1 ～ 24: 定时器事件的事件编号　25 ～ 127: 无效
47: 全部锁定解除	0 ～ 127: 无效

*1 本功能不对应 NX-D15。
*2 NX-D25 的 ROM 版本 2.00[1_0_1] 之后可对应。
*3 NX-D15 的 ROM 版本 2.00[1_0_1] 之后可对应。
*4 NX-D25、NX-D35 的 ROM 版本 3.00[1_0_3] 之后可对应。
*5 NX-D35 的 ROM 版本 3.00[1_0_3] 之后可对应。

■ 输入种类

指定内部接点输入作为输入使用的 ON/OFF 数据。本 ON/OFF 数据是表示本机的各种状态，称为「标准位」。有关标准位数值，请参阅
☞ ■ 标准位编号一览 （附 -12 页）。

■ 回路 / 通道指定

指定按内部接点输入的动作对象回路或通道。回路 / 通道指定的含义因动作种类而异。请参阅
☞ 上述　动作种类的表。

■ 权重

动作种类选择了「SP 组选择」、「PID 组选择」之类的组或编号的场合时使用。
输入为 OFF 时的值为 0、输入为 ON 时的值按所设定的值。
动作种类及回路 / 通道指定为同一内部接点输入时，根据权重值之和，按下表进行选择。

权重的和 / 动作种类	0 的场合	1 以上的场合
SP 组选择	1 组	选择权重之和加上 1 后的值的组
PID 组选择	1 组	选择权重之和加上 1 后的值的组
OUT 用折线使用组选择	不使用折线	选择权重之和的组
AI 组指定	1 组	选择权重之和加 1 的组
固定值组选择	不使用固定值	选择权重之和的组
位置比例用折线使用组选择	不使用折线	选择权重之和的组

6 - 3　使用数字输出

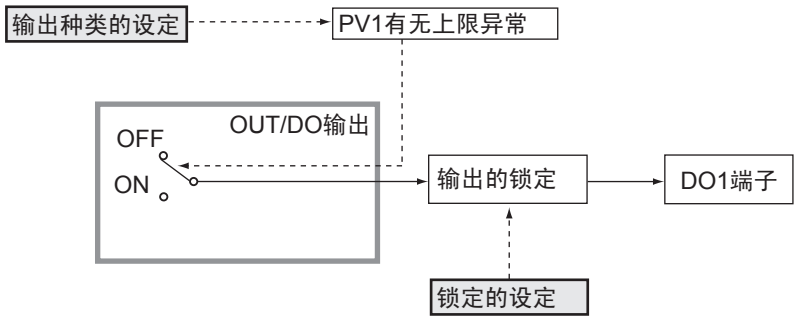
可从数字输出 (DO) 把由输出种类所指定的 ON/OFF 数据输出。
另外，还可锁定数字输出的 ON 状态或 OFF 状态。

■ 设定数据

PV 输入
OUT/DO 输出

■ 例　PV1 上限异常时把 DO1 置为 ON

以下是当 PV1 大于 1000.0℃时，设定为上限异常，把 PV1 上限异常的报警经由 DO1 的端子输出，锁定 ON 状态的例。



① 设定 PV1 的上限异常。
　按下表进行 PV 输入的设定。
　PV1 的上限由报警发生点上限设定。

项目名	设定值
量程种类	1:K － 200 ～ 1200℃　－ 300 ～ 2200 ℉
小数点位置	1: 小数点以下 1 位
温度单位	0: 摄氏（℃）
报警发生点下限	0.0
报警发生点上限	1000.0
冷端补偿	0: 在仪表内部补偿
线性 • 定标下限	（不可设定）
线性 • 定标上限	（不可设定）
开方运算小信号切除	（不可设定）
滤波	0.00
偏置	0.0
比率	1.000
热电偶 • mV 输入断线	0: 断线时上标
折线表组指定	0: 不使用

② 设定 DO1 端子的动作。
　OUT/DO 输出按下表设定。

项目名	设定值
输出种类	1824:PV1 上限异常（AL01）
锁定	1:ON 时锁定

■ 输出种类

指定由数字输出输出的ON/OFF数据。该ON/OFF数据表示本机各种状态，称为「标准位」。
作为输出种类，设定标准位编号。

参 考

- 标准位编号请参阅
  ☞ ■ 标准位编号一览 （附-12页）。
- 数字输出与晶体管输出一样，也可以输出时间比例输出。
  详细设定请参阅
  ☞ 4-7　设定输出（连续输出•时间比例输出）（4-16页）。

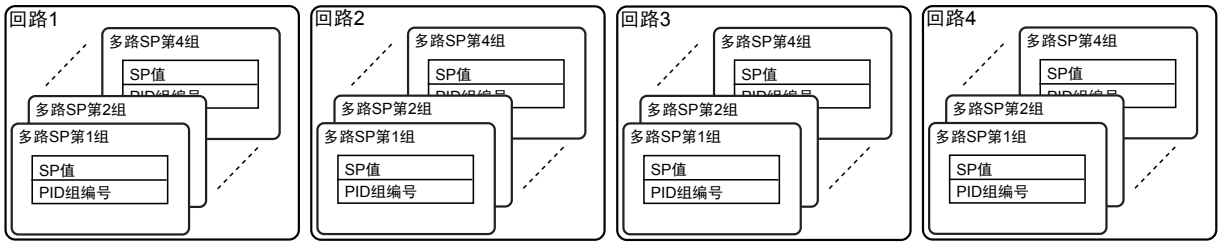
■ 锁定

数字输出的锁定动作可从下述项中指定。
0 : 不锁定
1 : ON时锁定
2 : OFF时锁定（电源投入时的OFF除外）

解除锁定的方法如下。
- 把设定的全部锁定解除置为1(锁定解除)。
  ※由编程器或上位通讯进行。
- 把OUT/DO输出的锁定设定置为0(不锁定)。
- 本机的电源重新投入。

6 - 4　　使用多路 SP

多路SP可按各组以LSP值与PID组指定的组合进行设定。
每1个回路最多有4组的SP组，只能选择其中的1组进行控制。



■ 设定数据

设定
LSP
PID
SP组选择

■ 特　长

可对各SP组指定PID常数的组。选择SP组后，可按该SP组中设定的PID组对应的PID常数进行控制。多个SP组使用共通的PID常数的场合，请指定同一PID组。

■ 例　LSP2组使用多路SP

以下是回路1使用2组SP、2个LSP及2组PID常数的使用例。

① 多路SP设定为2组SP。
　设定（基本设定）库的设定按下表进行。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	设定	SP使用组数	2	简单 标准 多功能

② 在SP组中设定数据。
　LSP库按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
SP	LSP	（回路1）LSP1	100.0	简单 标准 多功能
		（回路1）PID组指定1（LSP用）	1	
		（回路1）LSP2	200.0	
		（回路1）PID组指定2（LSP用）	2	

③在PID组中设定数据。
PID库按下表设定。

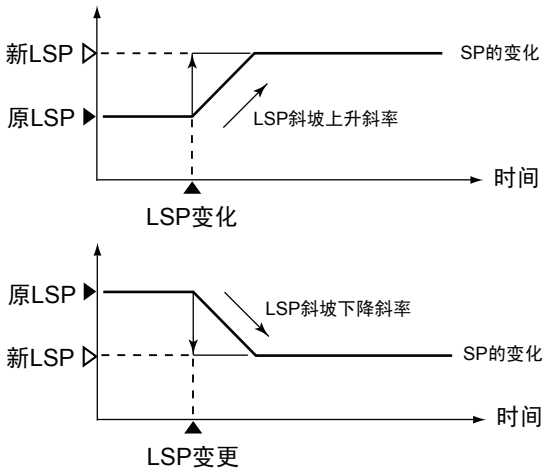
目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
PID	PID	（回路1）比例带1	5.0	简单 标准 多功能
		（回路1）积分时间1	120	
		（回路1）微分时间1	30	
		（回路1）操作量下限1	0.0	
		（回路1）操作量上限1	100.0	
		（省略）		
		（回路1）比例带2	5.0	
		（回路1）积分时间2	100	
		（回路1）微分时间2	25	
		（回路1）操作量下限2	0.0	
		（回路1）操作量上限2	100.0	
		（以下省略）		

④选择SP组。
请在SP组选择库中选择SP组。
选择SP2组时，请按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
SP	SP组选择	（回路1）SP组选择	2: 选择SP2组	简单 标准 多功能

6 - 5　　LSP 按一定斜率变更

变更LSP的设定值时或变更SP组选择时，可使SP按一定的斜率变化。



■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
SP	SP组态	SP斜坡单位	0: 无小数点/s　1: 无小数点/min 2: 无小数点/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	标准 多功能
		LSP用SP斜坡上升斜率	0U: 无斜率 1 ～ 32000U（小数点位置由SP斜坡单位决定）	
		LSP用SP斜坡下降斜率	0U: 无斜率 1 ～ 32000U（小数点位置由SP斜坡单位决定）	
		LSP用PV启动	0:PV启动许可 1:PV启动禁止	

■ 斜坡开始的条件

- 变更了LSP值时
- 变更了SP组时
- 模式从RSP➞LSP变更时

■ 以PV作为起点的斜坡开始的条件

下述场合，以此时的PV作为起点替代原始的SP，开始斜坡变化。

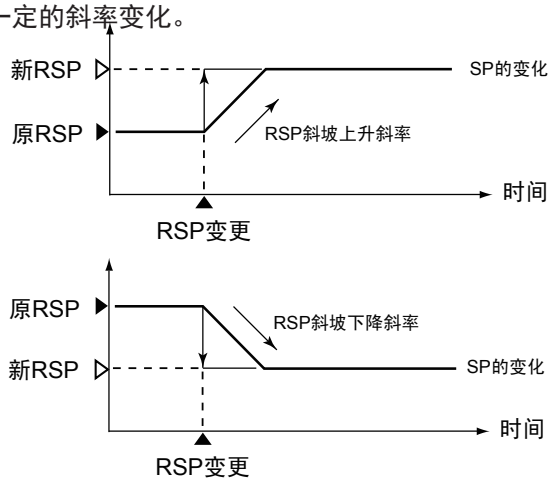
- 电源投入时
- 模式从MANUAL➞AUTO变更时
- 模式从READY➞RUN变更时
- 变更设定库的「回路种类」项目时

[!] 使用上的注意事项

- 本机在以下的状态时，将不启动斜坡动作。
  同时，斜坡动作中处于以下的状态时，将终止斜坡动作。
  - MANUAL模式
  - READY模式
  - 从内部接点输入禁止斜坡动作
- 本机为以下的状态时，以PV作起点的斜坡动作不会开始。
  - 对象回路的PV发生PV上限异常或下限异常时
  - LSP用PV启动为1（PV启动禁止）时

6 - 6　　RSP 按一定斜率变更

RSP 有变化时，可使SP 按一定的斜率变化。



■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
SP	SP组态	SP斜坡单位	0: 无小数点/s　1: 无小数点/min 2: 无小数点/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	标准 多功能
		RSP 用SP 斜坡上升斜率	0U: 无斜率 1 ～ 32000U（小数点位置由SP 斜坡单位决定）	
		RSP 用SP 斜坡下降斜率	0U: 无斜率 1 ～ 32000U（小数点位置由SP 斜坡单位决定）	
		RSP 用PV 启动	0: PV 启动许可 1: PV 启动禁止	

■ 斜坡开始的条件

- RSP 值有变化时
- 模式从LSP ➞ RSP 变更时

■ 以PV 作起点的斜坡开始的条件

下述场合，以此时的PV 作为起点替代原始的SP，开始斜坡变化。

- 电源投入时
- 模式从MANUAL ➞ AUTO 变更时
- 模式从READY ➞ RUN 变更时
- 变更设定库的「回路种类」项目时

[!] 使用上的注意事项

- 本机在以下状态时，斜坡动作不会开始。
  同时，斜坡动作中处于以下的状态时，将终止斜坡动作。
  - MANUAL 模式
  - READY 模式
  - 从内部接点输入禁止斜坡动作
- 本机在以下的状态时，以PV 作起点的斜坡动作不会开始。
  - 对象回路的PV 发生PV 上限异常或下限异常时
  - RSP 用PV 启动为1（PV 启动禁止）时

6 - 7　　CT（电流互感器）输入

带电流互感器输入（CT 输入）的型号的场合，根据 CT 输入可进行加热器及操作端的状态的检测、电流测量等。

① 时间比例输出的加热器断线检测、过电流检测、短路检测
② 真有效值方式的电流测量（可设定周期）
　在 CT 动作中设定使用①和②中哪一个。

根据 CT 动作，CT 输入的电流值如下。

● 通常电流测量（钳形表模式）的场合
- 输出 ON 时电流　：在通常电流测量周期中设定的周期内，采用真有效值方式（※）测定电流值。
- 输出 OFF 时电流　：通常为－ 1.0。
- 时间比例电流　　：通常为－ 1.0。

※ 也称为 True RMS（Root Mean Square），可正确测量出可控硅的扁圆形波形。

● OUT 端子的加热器断线检测的场合
- 输出 ON 时电流　：时间比例输出为 ON 时的电流值，用于加热器断线检测、过电流检测。
- 输出 OFF 时电流　：时间比例输出为 OFF 时的电流值，用于短路检测。
- 时间比例电流　　：在时间比例周期设定的周期内，将电流值设定为有效值。

■ 电流值的测定电流范围与监测数据范围

根据「CT 匝数」及「CT 电线穿过次数」可变更测定电流范围与监测数据范围。
测定电流范围与监测数据范围如下表所示。
超过监测数据范围上限的场合，电流值被限制在监测数据范围上限，发生 CT 输入异常（AL25 ～ AL28）。
有关报警代码请参阅
☞ 第 14 章　故障时的对应。

匝数 / 电线穿过次数	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：测定电流范围
下段：（监测数据范围）

参考

- 测定电流范围与监测数据范围按以下公式计算。但是，本机内部的计算值存在 0.1A 以内的误差。
  测定电流范围下限（A）＝ CT 匝数 ÷（2000×CT 电线穿过次数）
  测定电流范围上限（A）＝ CT 匝数 ÷（16×CT 电线穿过次数）
  监测数据范围下限（A）＝ 0.0
  监测数据范围上限（A）＝ CT 匝数 ÷（16×CT 电线穿过次数）×1.1

! 使用上的注意事项

- 对应使用的CT的匝数与电线穿过次数，测定的电流值请勿超过下表的允许最大电流。否则，会引起故障。

匝数 / 电线穿过次数	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）	30A （42A）	60A （85A）	150A （210A）
6次	1.2A （1.7A）	5.0A （7.0A）	10A （14A）	20A （28A）	50A （70A）

上段：rms
下段：（电流波高值的峰值）

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
输入输出	CT输入	CT动作	0:通常电流测量（钳形表模式） 1:OUT1端子的加热器断线检测 2:OUT2端子的加热器断线检测 3:OUT3端子的加热器断线检测 4:OUT4端子的加热器断线检测	简单 标准 多功能
		CT测量等待时间	30 ～ 300ms	
		CT匝数	100 ～ 4000匝	标准 多功能
		CT电线穿过次数	1 ～ 6次	
		加热器断线检测电流值	0.0 ～ 350.0A	
		过电流检测电流值	0.0 ～ 350.0A	
		短路检测电流值	0.0 ～ 350.0A	
		回差	0.0 ～ 350.0A	
		延时时间	0.0 ～ 3200.0s	
		未测量恢复条件	1024 ～ 2047（标准位编号）	
		通常电流测量周期	0.1 ～ 3200.0s	

■ 监视用数据项目

目录名	库名	项目名
监视关联	监视（CT）	输出ON时电流
	监视（CT）	输出OFF时电流
标准数值	标准数值（2688 ～ 2815）	时间比例电流
标准位	标准位（1024 ～ 1151）	加热器断线检测
	标准位（1024 ～ 1151）	过电流检测
	标准位（1024 ～ 1151）	短路检测

参 考

- 「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」在变成未测量状态之前，保持ON（检测状态）。
  有关未测量状态请参阅
  ☞ ■未测量恢复条件　（6-23页）。

■ CT动作

● 0：通常电流测量(钳形表模式)的场合

使用「过电流检测」可检测电流的上限异常，使用「加热器断线检测」可检测电流的下限异常。
在「通常电流测量周期」中设定的周期内测量电流，更新「输出ON时电流」。
此时的「输出OFF时电流」和「时间比例电流」的值为－ 1.0(未测量状态)。

● 1 ～ 4：OUT端子的加热器断线检测的场合

使用「输出ON时电流」可检测加热器断线和过电流，使用「输出OFF时电流」可检测短路。
每100ms周期与指定的OUT端子输出的ON/OFF状态同步，更新「输出ON时电流」和「输出OFF 时电流」。另外，把「输出ON时电流」按照「时间比例周期」中设定的时间转换成电流有效值，作为「时间比例电流」进行更新。

参 考

- 根据「CT动作」，可检测的异常与可测量的电流如下表所示。

CT动作	项目名	可测量的电流	可检测的异常
0：通常电流测量（钳形表模式）	输出ON时电流	本机的晶体管输出的真有效值(True RMS)电流	电流上限异常 电流下限异常
1 ～ 4：OUT端子的加热器断线检测	输出ON时电流	本机的晶体管输出ON时的电流	加热器断线 过电流
	输出OFF时电流	本机的晶体管输出OFF时的电流	短　路
	时间比例电流	本机的晶体管输出的电流有效值	

- 通过以下计算式算出「时间比例电流」。
  时间比例电流值＝输出ON时电流 × √(时间比例输出ON的时间 ÷ 时间比例周期)
  本功能在ROM版本3.00[1_0_3]之后可利用。

使用上的注意事项

- 「1 ～ 4 :OUT端子的加热器断线检测」的场合,「CT动作」设定不能检测使用S21(峰值电力控制)的OUT端子的「时间比例电流」。
- 测量时间比例电流的场合，请设定「时间比例动作种类」为「1 : 操作端寿命重视」。详细内容请参阅
  ☞ ■ 设定时间比例输出　(4-17 页)。

■ CT测量等待时间

「1 ～ 4 ：OUT端子的加热器断线检测」的场合，「CT动作」设定可设定从输出ON/OFF的变化起到开始电流值测量为止的时间。监视的输出的ON/OFF发生变化起，经过测量等待时间后，开始电流值的测量。

■ CT匝数

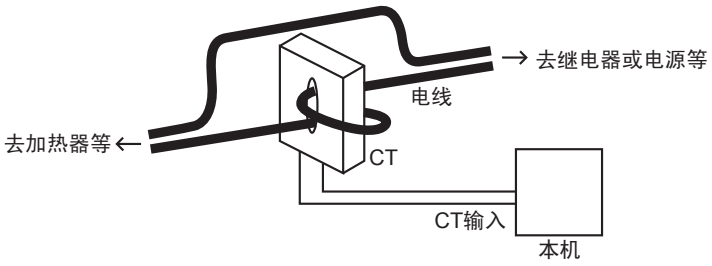
请在CT匝数项目中，设定与本机连接的CT的匝数。

[!] 使用上的注意事项

- 请通过所使用CT的规格确认匝数。

■ CT电线穿过次数

请在CT电线穿过次数项目中，设定电线穿过CT孔的次数。例如，下图所示电线穿过CT的孔2次的场合，设定为「2」。



■ 加热器断线检测电流值

输出ON时的电流值小于设定值的场合，则检测为加热器断线。
设定为0.0的场合，检测功能将停止。

参 考

- CT动作设定为「0 ：通常电流测量（钳形表模式）」的场合，可以把加热器断线检测电流值设定作为下限，检测电流下限值异常。
- 请把设定值大致设在正常时与断线时的中间点。另外，请把设定值与正常时的值之差设为大于测定电流范围的5%FS的值。
  有关测定电流范围请参阅
  ☞ ■电流值的测定电流范围与监测数据范围（6-18 页）

$$\text{设定值} = \frac{\text{正常时的电流值} + \text{断线时的电流值}}{2}$$

■ 过电流检测电流值

输出ON时的电流值大于设定值的场合，则检测为过电流。
设定为0.0的场合，检测功能将停止。

参 考

- CT动作设定为「0：通常电流测量（钳形表模式）」的场合，通过此项设定可以检测电流电流上限值异常。
- 请把设定值大致设在正常时与断线时的中间点。另外，请把设定值与正常时的值之差设为大于测定电流范围的5%FS的值。
  有关测定电流范围请参阅
  ☞ ■电流值的测定电流范围与监测数据范围（6-18 页）

$$\text{设定值}=\frac{\text{过电流的电流值}+\text{正常时的电流值}}{2}$$

■ 短路检测电流值

输出OFF时的电流值大于设定值的场合，则检测为短路。
设定为0.0的场合，检测功能将停止。

参 考

- CT动作设定为「0：通常电流测量（钳形表模式）」的场合，短路检测电流值的设定无效。
- 请把设定值大致设在正常时与断线时的中间点。另外，请把设定值与正常时的值之差设为大于测定电流范围的5%FS的值。
  有关测定电流范围请参阅
  ☞ ■电流值的测定电流范围与监测数据范围（6-18 页）

$$\text{设定值}=\frac{\text{短路时的电流值}+\text{正常时的电流值}}{2}$$

■ 回差

加热器断线检测、过电流检测、短路检测设定共通的回差。

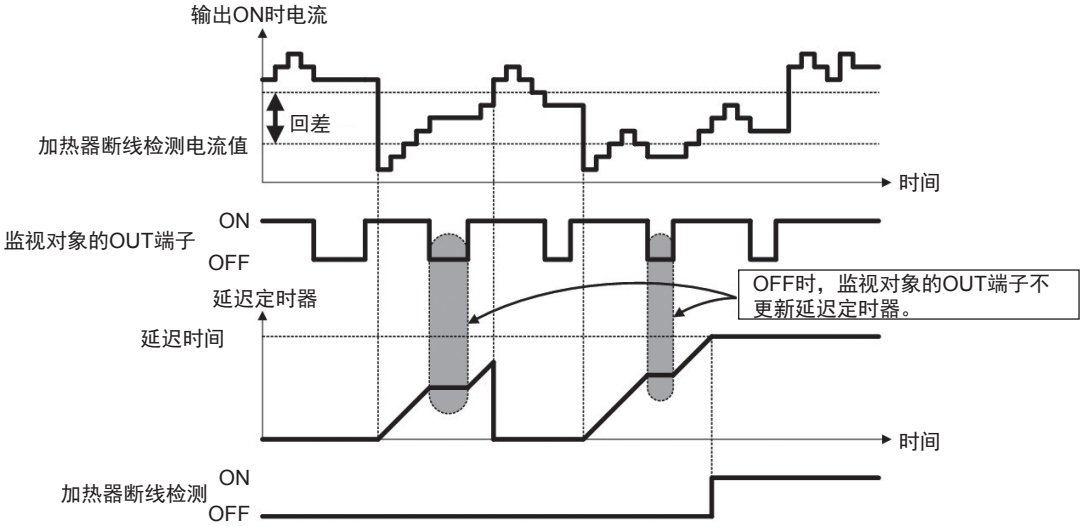
■ 延迟时间

加热器断线检测、过电流检测、短路检测设定共通的ON延迟时间。
此种延迟定时器按下表条件进行启动/复位。

检测种类	启动条件	复位条件
加热器断线检测	输出ON时电流 ≦加热器断线检测电流值	输出ON时电流 ＞加热器断线检测电流值 ＋ 回差
过电流检测	输出ON时电流 ≧过电流检测电流值	输出ON时电流 ＜过电流检测电流值 － 回差
短路检测	输出OFF时电流≧短路检测电流值	输出OFF时电流＜过电流检测电流值 － 回差

参 考

- ON（检测状态）的场合，即使满足延迟定时器的条件，「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」依然保持）ON（检测状态）。
  OFF（解除状态）的场合，请设定为未测量状态。
- 「0：通常电流测量（钳形表模式）」的场合，CT 动作的延迟定时器通常每 1ms 更新一次。
- 「1 ～ 4：OUT 端子的加热器断线检测」的场合，CT 动作的延迟定时器对应监视对象的 OUT 端子的 ON/OFF 每 1ms 更新一次。
  加热器断线检测的场合，因为在监视输出 ON 时的电流，监视对象的 OUT 端子的输出只在 ON 期间更新延迟定时器。
  同样，过电流检测的场合，因为在监视输出 ON 时的电流，监视对象的 OUT 端子的输出只在 ON 期间更新延迟定时器。
  短路检测的场合，因为在监视输出 OFF 时的电流，监视对象的 OUT 端子的输出只在 OFF 期间更新延迟定时器。
  例如，加热器断线检测的场合，动作如下图所示。



■ 未测量恢复条件

作为 CT 值未测量状态下的恢复条件，设定标准位编号。
在「要解除断线检测后控制已经停止仍继续断线检测的状态」的场合使用。

参 考

- 「未测量恢复条件」是把「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」置为 OFF（解除），在检测到新的 CT 值之前，不进行检测的判断。
- 未测量恢复条件中指定的标准位编号的值为 ON 的场合，则总处于未测量状态。
- 「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」在变为「未测量状态」之前保持 ON（检测状态）。即使消除了装置的异常状态，依然不变为 OFF（解除状态）。
  为了把「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」置为 OFF（解除状态），请在「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」不发生的条件下，把由「未测量恢复条件」设定的标准位置为 ON。

例如，回路 1 为 READY 状态时为把 CT1 置为未测量状态，设定「未测量恢复条件」为「1568（回路 1 的 RUN/READY 状态」。由此为 READY 状态时，「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」由 ON（检测状态）变为 OFF（解除状态）。

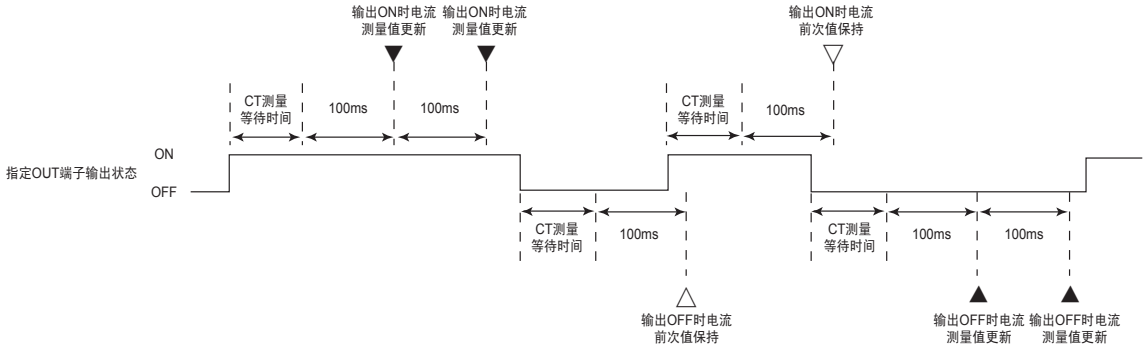
目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
输入输出	CT 输入	未测量恢复条件	1568（回路 1 的 RUN/READY 状态）	多功能

! 使用上的注意事项

- 加热器断线检测、过电流检测、短路检测的检测状态被反映到标准位上。
  请参阅
  ☞ ■ 标准位编号一览　（附-12页）。
- 型号的输出类型为「C:模拟电流输出」或「D:模拟电压输出」时，该输出端子(回路)上设置为CT的场合，不可把「CT动作」设定为「1～4：OUT端子的加热器断线检测」进行加热器断线检测或短路检测。请把「加热器断线检测电流值」及「短路检测电流值」设定为0.0后使用。
- 变更了「CT动作」设定的场合，在「输出ON时电流」或「输出OFF时电流」被更新前，将保持切换前的值，以此值为基础「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」继续进行检测。未解除「输出ON时电流」或「输出OFF时电流」的保持状态和「加热器断线检测」、「过电流检测」、「短路检测」的检测状态，请置为未测量状态。
- 加热器断线检测、过电流检测、短路检测只可在相同模块内进行。

■ CT 值的更新时间

「1 ～ 4 ：OUT 端子的加热器断线检测」的场合，「CT 动作」设定的输出 ON 时电流及输出 OFF 时电流按以下内容更新。



OUT 端子的 ON / OFF 的输出状态持续时间大于「100ms ＋ CT 测量等待时间」时，将进行「输出 ON 时电流」/「输出 OFF 时电流」的更新。OUT 端子的 ON / OFF 输出状态持续时间小于「100ms ＋ CT 测量等待时间」时，将不进行「输出 ON 时电流」/「输出 OFF 时电流」的更新而保持前次的值。

参 考

- 「1 ～ 4 ：OUT 端子的加热器断线检测」的场合，READY 模式时或降温动作时，如果控制输出变为 0.0%，CT 动作变为无法满足测定值的更新条件。这种场合，输出 ON 时的电流保持上次的值 。

■ 通常电流测量周期

CT动作设定为「0：通常电流测量（钳形表模式）」的场合，测量周期以0.1s（100ms）为单位进行设定。

! 使用上的注意事项

- CT动作设定为「0：通常电流测量（钳形表模式）」以外的场合，测量周期固定为100ms，本项设定无效。

■ 检测到电流上下限异常时

检测电流上下限异常时请进行以下设定。

- 设定「CT动作」为「0：通常电流测量（钳形表模式）」。
- 设定「CT匝数」。
- 设定「CT电线穿过次数」。
- 把电流的上限值设定到「过电流检测电流值」内。如果设定为0.0，则不检测上限异常。
- 把电流的下限值设定到「短路检测电流值」内。如果设定为0.0，则不检测下限异常。

检测到电流上限异常时「过电流检测」为ON（检测状态），检测到电流下限异常时「短路检测」为ON（检测状态）。

■ 检测到加热器断线时

可通过「输出ON时电流」值小于设定的值，检测加热器断线。
检测加热器断线时请进行以下设定。

- 设定「CT动作」为「1 ～ 4：OUT端子的加热器断线检测」（1 ～ 4表示晶体管输出ch）。
- 设定「CT匝数」。
- 设定「CT电线穿过次数」。
- 设定判断加热器断线的电流的极限值到「加热器断线检测电流值」内。如果设定为0.0，则不检测加热器断线。

当检测到加热器断线时，「加热器断线检测」为ON（检测状态）。

■ 检测到过电流时

可通过「输出ON时电流」值大于设定的值，检测过电流。
检测过电流时请进行以下设定。

- 设定「CT动作」为「1 ～ 4：OUT端子的加热器断线检测」（1 ～ 4表示晶体管输出ch）。
- 设定「CT匝数」。
- 设定「CT电线穿过次数」。
- 设定判定过电流的极限值到「过电流检测电流值」内。如果设定为0.0，则不检测过电流。

当检测到过电流时，过电流警报为ON（检测状态）。

■ 检测到短路时

可通过「输出OFF时电流」值大于设定的值，检测短路。
检测短路时请进行以下设定。

- 设定「CT动作」为「1 ～ 4 : OUT端子的加热器断线检测」（1 ～ 4表示晶体管输出ch）。
- 设定「CT匝数」。
- 设定「CT电线穿过次数」。
- 设定判定短路的电流的极限值到「短路检测电流值」内。如果设定为0.0，则不检测短路。

当检测到短路时，短路警报为ON（检测状态）。

■ 检测可控硅电力整流器的２次侧电流时

检测可控硅电力整流器的２次侧电流时请进行以下设定。

- 设定「CT 动作」为「0 : 通常电流测量（钳形表模式）」。
- 设定「CT 匝数」。
- 设定「CT 电线穿过次数」。
- 设定「通常电流测量周期」。根据这里指定的周期更新电流值。

如果监视「输出ON时电流」，可检测真有效值方式的电流值。

■ 检测使用了SSR的时间比例输出（本机的输出）的电流值时

检测使用了SSR的时间比例输出（本机的输出）的电流值时请进行以下设定。

- 设定「CT动作」为「1 ～ 4 : OUT端子的加热器断线检测」（1 ～ 4表示晶体管输出ch）。
- 设定「CT匝数」。
- 设定「CT电线穿过次数」。

如果监视「输出ON时电流」，可检测输出ON时电流值。
如果监视「时间比例电流」，可检测时间比例电流值。

■ 检测使用了SSR的时间比例输出（本机以外的输出）的电流值时

检测使用了SSR的时间比例输出（本机以外的输出）的电流值时请进行以下设定。

- 设定「CT动作」为「0 : 通常电流测量（钳形表模式）」。
- 设定「CT匝数」。
- 设定「CT电线穿过次数」。
- 设定「通常电流测量周期」。根据这里指定的周期更新电流值。

如果监视「输出ON时电流」，可检测真有效值方式的电流值。

[!] 使用上的注意事项

- 请把「通常电流测量周期」设定为输出要检测电流的本机以外的时间比例周期。

第 7 章　根据需要使用的功能的设定

7 - 1　　控制算法块

[!] 使用上的注意事项

- NX-D15不对应「2:PID-B(PV微分型)」

根据使用目的，选择适当的控制算法块，可实现最佳控制。
（ROM版本2.00[1_0_1]以后）

-

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	控制算法块	0: PID-A（偏差微分型） 2: PID-B（PV微分型）	标准 多功能

- PID-A(偏差微分型)是对偏差进行微分动作，当PV、SP之一有变化时施加微分动作。
- PID-B(PV微分型)是对PV进行微分动作，SP变化时不起作用。

7 - 2　　PV 异常时的操作量

在RUN模式且AUTO模式下，当PV输入上下限异常发生时，可把PID运算的操作量(MV)置为任意的固定值。

■ 设定数据

回路输出（操作量）

■ 例

回路1的PV发生PV上限异常或PV下限异常时，把PID运算的操作量(MV)设定为10%的例。

① 设定PV异常时的操作量选择。
回路输出(操作量)库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路输出（操作量）	(回路1)PV异常时操作量选择	1: 输出PV异常时的操作量	简单 标准 多功能

② 设定PV异常时的操作量。
回路输出(操作量)库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路输出（操作量）	(回路1)PV异常时操作量	10.0	简单 标准 多功能

7 - 3　　操作量变化限幅

[!] 使用上的注意事项

- 本功能不对应NX-D15。

通过设定每1s的操作量变化的值(%)，可限制操作量(MV)的变化。

■ 设定数据

回路控制（扩展设定）

■ 例

对回路1的操作量(MV)，当操作量变化上升时，变化率限幅为10%的例。

① 设定操作量上升变化限幅。
回路控制(扩展设定)库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制（扩展设定）	（回路1）操作量上升变化限幅	10.00	简单 标准 多功能

② 设定操作量下降变化限幅。
回路控制(扩展设定)库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制（扩展设定）	（回路1）操作量下降变化限幅	0.00	简单 标准 多功能

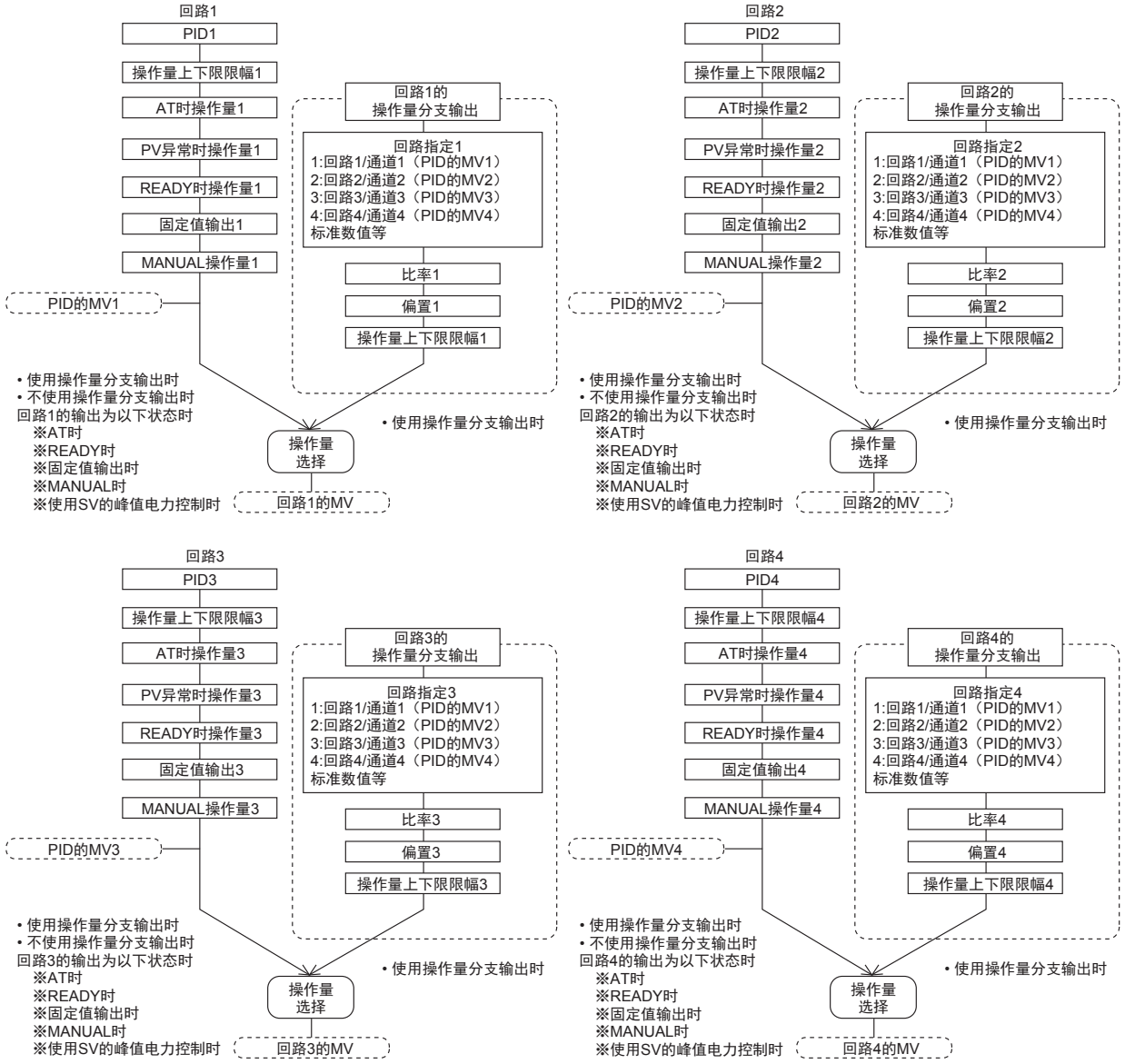
[!] 使用上的注意事项

- 不使用变化率限幅的场合请设定为0.0。

7 - 4　　操作量分支输出

对指定的回路的PID操作量(PID的MV)进行比率或偏置运算后，可以对输出进行分支向多个回路输出的功能。

■ 各回路的回路模式关系图

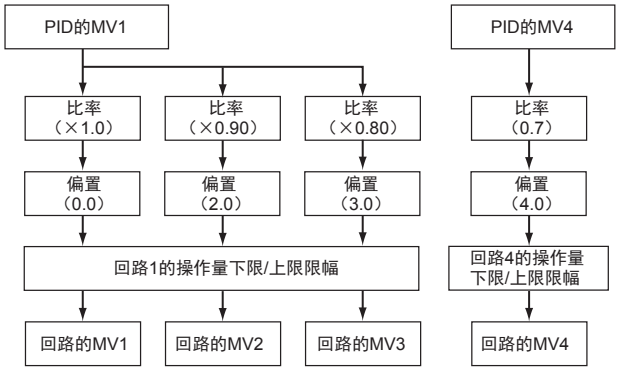


■ 设定数据

操作量分支输出

■ 例

回路 1 ～ 3 利用 PID 的 MV1 比率为 1.0、0.9、0.8，偏置为 0.0、2.0、3.0，回路 4 单独利用 PID 的 MV4 比率为 0.7，偏置为 4.0 使用的例。



① 设定 MV1。
操作量分支输出库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
功能	操作量分支输出	(操作量分支输出 1)回路指定	1: 回路 1/ 通道 1	多功能
		(操作量分支输出 1)比率	1.00	
		(操作量分支输出 1)偏置	0.00	

② 设定 MV2。
操作量分支输出库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
功能	操作量分支输出	(操作量分支输出 2)回路指定	1: 回路 1/ 通道 1	多功能
		(操作量分支输出 2)比率	0.90	
		(操作量分支输出 2)偏置	2.00	

③ 设定 MV3。
操作量分支输出库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
功能	操作量分支输出	(操作量分支输出 3)回路指定	1: 回路 1/ 通道 1	多功能
		(操作量分支输出 3)比率	0.80	
		(操作量分支输出 3)偏置	3.00	

④ 设定 MV4。
操作量分支输出库的设定如下。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
功能	操作量分支输出	(操作量分支输出 3)回路指定	4: 回路 4/ 通道 4	多功能
		(操作量分支输出 3)比率	0.70	
		(操作量分支输出 3)偏置	4.00	

（例 1）全回路运行

	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
固定值输出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	AUTO	AUTO
PID 的 MV	50.0%	不使用	不使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	47.0%	43.0%	60.0%
备　注	50.0(PID 的 MV1)×1.0+0.0*1	50.0%(PID 的 MV1)×0.9+2.0*1	50.0%(PID 的 MV1)×0.8+3.0*1	80.0%(PID 的 MV4)×0.7+4.0

*1　输出回路 1 的操作量进行比率、偏置运算后的操作量。

（例 2）回路 2 为 READY 的场合

	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	RUN	RUN	RUN
固定值输出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	AUTO	AUTO
PID 的 MV	50.0%	不使用	不使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	20.0%	43.0%	60.0%
备　注	PID 的 MV1×1.0+0.0*1	回路 1 的 READY 时操作量为 20.0% 的场合，输出自身回路的操作量。	50.0%(PID 的 MV1)×0.8+3.0*1	80.0%(PID 的 MV4)×0.7+4.0

*1　输出回路 1 的操作量进行比率、偏置运算后的操作量。

（例 3）回路 3 为 READY 且 MANUAL 的场合（MANUAL 时的操作量优先于 READY）

	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
固定值输出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	AUTO	AUTO
PID 的 MV	50.0%	不使用	不使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	47.0%	30.0%	60.0%
备　注	PID 的 MV1×1.0+0.0*1	(PID 的 MV1)×0.9+2.0*1	回路 3 的 MANUAL 时操作量为 30.0% 的场合，输出自身回路的操作量。	80.0%(PID 的 MV4)×0.7+4.0

*1　输出回路 1 的操作量进行比率、偏置运算后的操作量。

（例 4）回路 1 为 READY 回路 1 的 READY 时操作量为 50% 的场合

	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	RUN	RUN	RUN
固定值输出	未使用	未使用	未使用	未使用
AUTO/MANUAL	AUTO	AUTO	AUTO	AUTO
PID 的 MV	50.0%	不使用	不使用	80.0%
回路的 MV	50.0%	47.0%	30.0%	60.0%
备　注	回路 1 的 READY 时操作量为 20.0% 的场合，输出自身回路的操作量。	50.0%(PID 的 MV1)×0.9+2.0*1	50.0%(PID 的 MV1)×0.8+3.0*1	80.0%(PID 的 MV4)×0.7+4.0

*1　输出回路 1 的操作量进行比率、偏置运算后的操作量。

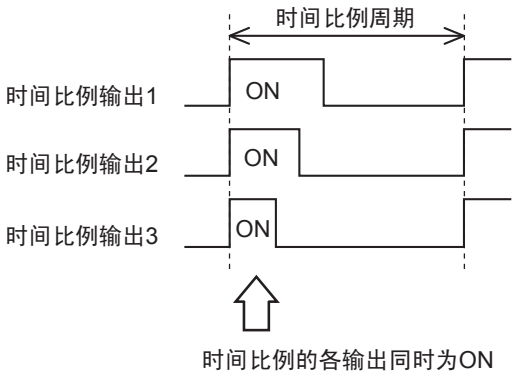
! 使用上的注意事项

- 对由回路编号 / 标准数值指定所设定的回路，比率 / 偏置对 PV 异常时操作量、手动操作量、固定值输出、READY 时操作量、AT 输出不起作用。
- 无效回路的分支输出 MV 为 0.0%。
  请把使用的分支输出 MV 的回路置为有效。(设定的回路种类)
- 操作量分支输出与加热冷却控制不能同时使用。
- 使用操作量分支输出时必须设定回路种类。
  请参阅 ☞ 4-1　回路构成的设定　（4-1 页）。

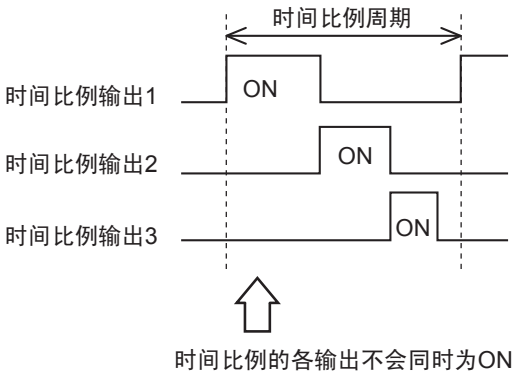
7 - 5　　省能源时间比例

使用省能源时间比例功能，可把时间比例的各输出不在同一时间置为ON。

【不使用省能源时间比例的动作例】



【使用省能源时间比例的动作例】



最多8个(OUT1 ～ 4、DO1 ～ 4)时间比例输出可编制在省能源时间比例的组中。 省能源时间比例的组由一个主侧及一个以上的辅侧构成。使用省能源时间比例时的动作例图中，主侧是时间比例输出1。

- 主侧是在时间比例周期的开始处ON。
- 当主侧变为OFF后，第一个辅侧变为ON。
- 一个辅侧变为OFF后，第二个辅侧变为ON。
- 以后的辅侧的动作相同，即前一个辅侧OFF后在变为ON。

! 使用上的注意事项

- 请把组内的各输出的时间比例周期设为相同值。
- 请把组内的各输出的时间比例动作种类设为1(操作端寿命重视型)。

■ 设定数据

省能源时间比例

■ 主侧/辅侧选择

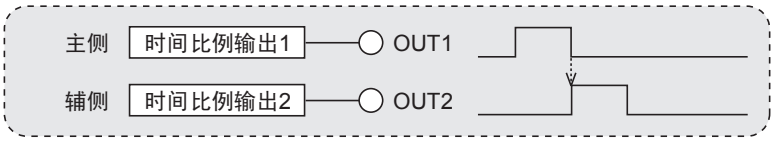
主侧/辅侧选择为「0:主侧」的输出，将在其组内的时间比例周期的最初产生输出。
必须(主侧的通道编号)≦(第一个「辅侧通道」的设定值)≦(第二个「辅侧通道」的设定值)≦・・・。

■ 时间比例辅侧通道

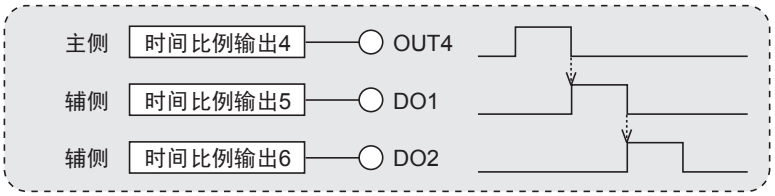
指定该输出的辅侧(下一输出通道)。
对组内作为最后的辅侧输出的设定，请把时间比例辅侧通道设定为自身的输出编号。

■ 例

制作3个省能源时间比例的组。以下是把输出1及输出2分配到组1，输出4 ～ 6分配到组2、输出7及输出8分配到组3的例。



	1	2
省能源时间比例动作	1:使用	1:使用
省能源延迟时间	10	10
主侧/辅侧选择	0:主侧	1:主侧以外
时间比例辅侧通道	2:时间比例2	2:时间比例2



	4	5	6
省能源时间比例动作	1:使用	1:使用	1:使用
省能源延迟时间	10	10	10
主侧/辅侧选择	0:主侧	1:主侧以外	1:主侧以外
时间比例辅侧通道	5:时间比例5	6:时间比例6	6:时间比例6



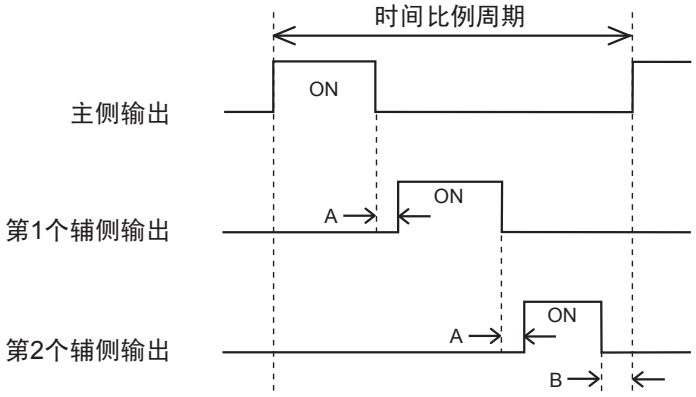
	7	8
省能源时间比例动作	1:使用	1:使用
省能源延迟时间	10	10
主侧/辅侧选择	0:主侧	1:主侧以外
时间比例辅侧通道	8:时间比例8	8:时间比例8

参考

- 对组内最后的辅侧的输出设定时，请把时间比例辅侧通道设定在自己的输出编号中。

■ 省能源延迟时间

在辅侧输出设定。
为了使其它的输出与执行器的ON不要重复，在前一个输出变为OFF并经过了省能源延迟时间后才开始输出。这是由于执行器的动作有延迟，避免与时间比例输出的ON状态重合的原因(下图A的部分)。
另外，在时间比例周期的最后处进入省能源延迟时间的OFF。这是为了避免与主侧变为ON时重合的原因。(下图B的部分)



! 使用上的注意事项

◎ 使用时请务必确认以下设定。

- 组内各输出的时间比例周期请设定为相同的值。
- 请务必设定为「操作端寿命重视型」。
- 对作为辅侧的通道，请务必设定与执行器的延迟对应的省能源延迟时间。

◎ 使用时的限制事项如下。

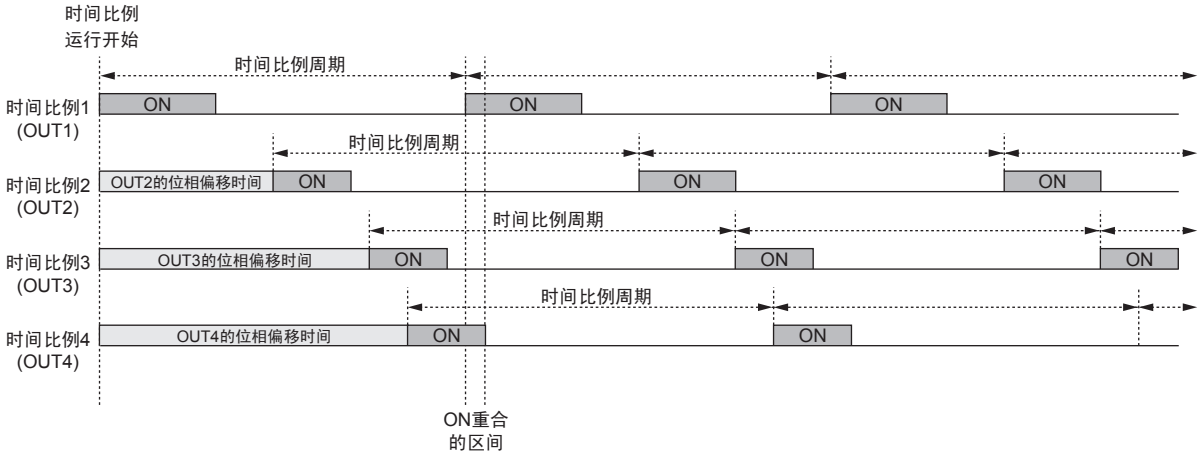
- 当作为主侧通道的输出大，辅侧通道的输出时间不能进入时间比例周期内的场合，则在辅侧时间比例输出的时间比例周期的最后处，输出被置为OFF，所以，控制运算结果有可能不会完全输出。
- 即使在MANUAL时、READY时、PV上限异常及PV下限异常发生时，省能源时间比例输出结果将优先处理，所以，根据主侧通道的操作量所设定的操作量有不能输出的可能。
- 当PV＝SP稳定时，各通道的控制输出与省能源延迟时间的合计必须小于 100%，超过100%的场合，辅侧的通道不能由设定值进行控制。
- 省能源时间比例的使用与否，其控制性有很大差别。

7 - 6　　位相偏移

以下对OUT/DO输出中的位相偏移参数进行说明。

可对时间比例输出按各通道进行输出位相偏移处理。
这样可减小时间比例输出同时置ON的可能性。

相对本来的时间比例周期的周期起始点，在本机器的时间比例周期的起始处仅按设定的时间进行偏移。这样，仅偏移量的时间比例的ON时间不重合。
但随着各时间比例输出的ON时间变长，会发生重合。这种场合，通过对操作量上限进行限幅，可避免重合的发生，但由于限制了输出，控制效果有变坏的情况。



使用上的注意事项

- 执行省能源时间比例的场合，请把与主侧及辅侧有关系的时间比例通道的位相偏移设定为相同的值。否则，不能正常动作。
- 电源投入时及变更了时间比例的时间比例周期时，由于要与时间比例周期的开始处对齐，仅仅1个周期输出周期会变短。

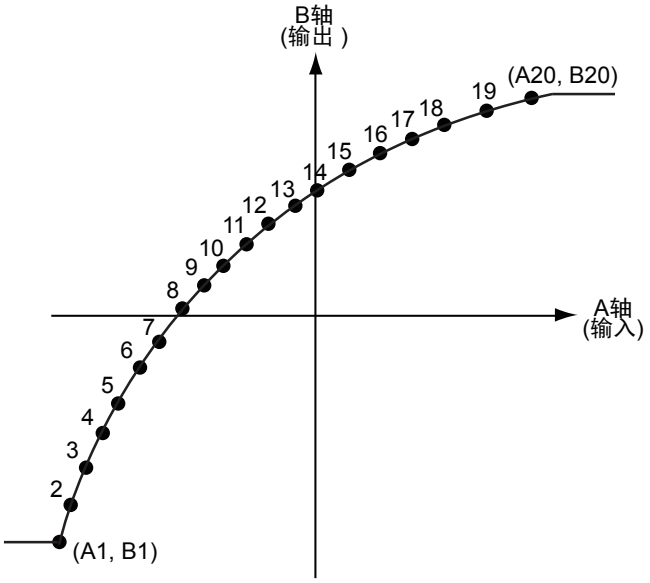
7 - 7　　折线近似功能

! 使用上的注意事项

- 本功能不对应NX-D15。

PV输入或输出中可使用折线近似。折线有8组，1组的折线中有20点的设定。(ROM版本2.00[1_0_1]以后)

有关各输入输出的运算功能块，请参阅 ☞ 附录 ■ PV输入处理功能块图 (附-3页)、■ 连续输出处理功能块图 (附-9页)、■ OUT/DO输出处理功能块图 (附-10页)。
设定A1 ～ A20为折线近似的输入值、设定B1 ～ B20为折线近似的输出值，用图形表示如下。
A1以下的输入时，输出固定为B1。
A20以上的输入时，输出固定为B20。



■ 输出的折线近似

输出中使用折线近似的场合，在OUT/DO输出或连续输出的折线表使用组中，请设定折线组的选择由设定值执行或是由内部接点输入执行。

■ 设定数据

PV输入
连续输出
OUT/DO输出
折线表

■ 例

在PV1输入中使用折线表1组的折线近似的例。
把0.0 ～ 100.0的输入转换成另外特性的0.0 ～ 100.0。

① 在PV输入中指定折线表的组。
　PV输入的设定如下表。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
输入输出	PV输入	(PV1输入) 折线表组指定	1:1组	标准 多功能

②设定折线表。

折线表的设定如下表。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
功能	折线表	(折点表1组)折点小数点位置	1: 小数点以下1位	标准
		(折点表1组)折点A1	0.0	多功能
		(折点表1组)折点A2	17.4	
		(折点表1组)折点A3	25.0	
		(省略)		
		(折点表1组)折点A18	75.0	
		(折点表1组)折点A19	82.6	
		(折点表1组)折点A20	100.0	
		(折点表1组)折点B1	0.0	
		(折点表1组)折点B2	10.0	
		(折点表1组)折点B3	15.0	
		(省略)		
		(折点表1组)折点B18	85.0	
		(折点表1组)折点B19	90.0	
		(折点表1组)折点B20	100.0	

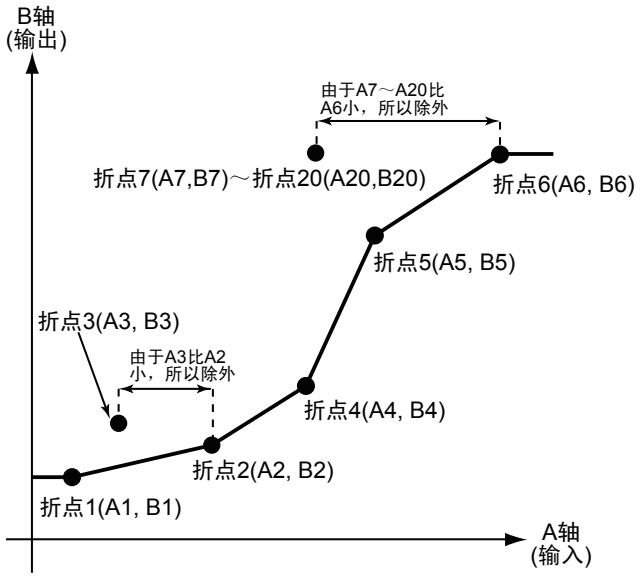
在折点小数点位置处指定折点A1 ～ 20及折点B1 ～ 20的设定中使用的小数点的位置。

■ 折点A设定的大小关系未按编号顺序的场合

折线将排除偏移的点。

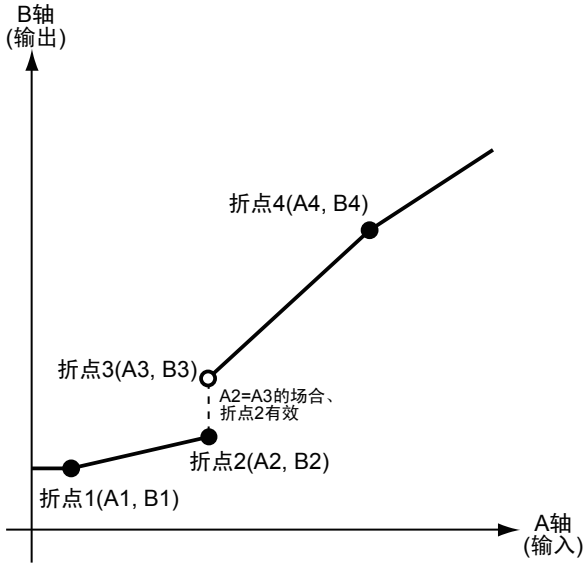
可不使用途中的折点。(下图的折点3)

可不使用多余的折点。(下图的折点7 ～折点20)



■ 与相邻折点的A设定相同的场合

编号小的折点有效。另外，2点间的折线不连接。

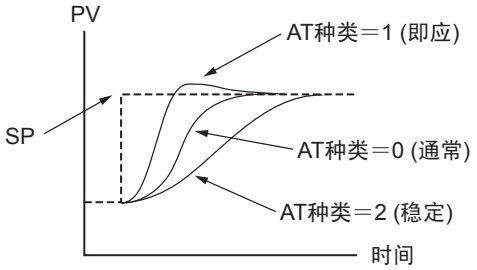


7 - 8　　AT（自整定）

执行AT的场合，选择AT的种类可获得与对象的控制特性符合的AT结果。
AT种类可从以下的3种类中选择。

0：通常(标准的控制特性)
1：即应(迅速应答干扰的控制特性)
2：稳定(PV的上下波动小的控制特性)

下图是用图形表示的、使用根据各种AT求出的PID常数后的控制结果的差异。



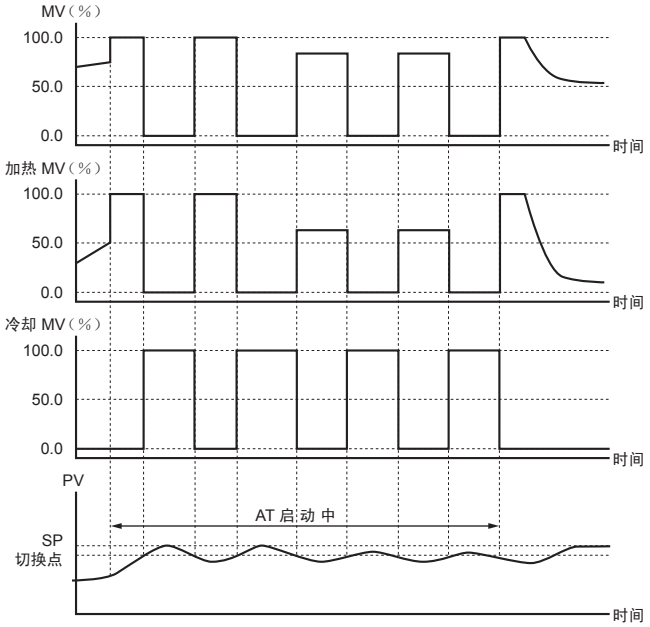
SP变更时的PV变化的差异

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路控制（基本设定）	AT种类	0:通常(标准的控制特性) 1:即应(迅速应答干扰的控制特性) 2:稳定(PV的上下波动小的控制特性)	简单 标准 多功能
	回路控制（扩展设定）	AT时操作量下限	－10.0～＋110.0	标准 多功能
		AT时操作量上限	－10.0～＋110.0	
	回路控制（算法块）	AT时调整系数 比例带	0.00～320.00	
		AT时调整系数 积分时间	0.00～320.00	
		AT时调整系数 微分时间	0.00～320.00	

- 用AT时的操作量下限/上限可限制AT启动中的MV(操作量)。
  不使用加热冷却控制场合，MV是AT时操作量下限/上限与PID常数的操作量下限/上限的两方者进行限制的值。
  使用加热冷却控制的场合、
  MV是由AT时操作量下限/上限所限制的值。
  加热侧MV是由PID常数的操作量下限/上限所限制的值。
  冷却侧MV是由PID常数的冷却侧操作量下限/上限所限制的值。

加热冷却控制的场合，加热MV、冷却MV的两者都动作的状态下执行AT。
前部分的MV变成操作量下限/上限的值，后部分是在稍微狭窄的范围内变化。
下图是当加热冷却控制不感带＝0.0%、加热冷却控制切换点＝50.0%、操作量下限＝0.0%、操作量上限＝100.0%时的AT实施例。



使用上的注意事项

- AT启动前，请把PV输入及操作端(加热器电源等)置为可控制的状态。
- 控制方式为ON/OFF控制的场合，AT不能启动。请把控制方式设定在PID中。
- 以下状态时，不能启动AT。
  ※ 回路为以下状态的场合：
  MANUAL、READY、PV上限异常或者PV下限异常发生、固定值输出、MFB调整
  ※ 仪表为以下状态的场合：
  停电、IDLE中
  ※ 内部串级控制功能的主侧使用的回路启动AT的场合：
  • 辅侧不是RSP模式
  • 辅侧不是固定值输出
  • 主侧或者辅侧中发生了PV上限异常或者PV下限异常
  ※ 内部串级控制功能的辅侧使用的回路启动AT的场合：
  • 辅侧不是LSP模式
- AT启动中回路或者仪器变成以下状态的场合，AT会停止且PID常数保持不变。
  ※ 回路为以下状态的场合：
  MANUAL、READY、PV上限异常或者PV下限异常发生、固定值输出、MFB调整
  ※ 仪器为以下状态的场合：
  停电、IDLE中、回路种类发生了变更、控制种类发生了变更、控制算法发生了变更
  ※ 内部串级控制功能的主侧使用的回路中AT执行着的场合：
  • 辅侧变成LSP模式
  • 辅侧切换成固定值输出
  • 主侧或者辅侧中发生了PV上限异常或者PV下限异常
  ※ 内部串级控制功能的辅侧使用的回路中AT执行着的场合：
  • 辅侧变成RSP模式。

■ AT 进程状况

AT 的进程状况可在监视关联 / 监视（基本）的「AT 进程」的项目处进行确认。
0　　: AT 停止中
1 ～ 8: AT 进程编号

未使用加热冷却控制时
※按 4 → 3 → 2 → 1 变化，AT 结束时变为 0。
※4、3、2 表示输出 ON/OFF 的进程，1 表示 AT 稳定等待。

使用加热冷却控制时
※按 8 → 7 → 6 → 5 → 4 → 3 → 2 → 1 变化，AT 结束时变为 0。
※ 8、7、6 表示加热侧 AT 的 ON/OFF 进程，5 表示 AT 稳定等待。
※ 4、3、2 表示冷却侧 AT 的 ON/OFF 进程，1 表示 AT 稳定等待。

■ 例 1

把回路 1 的 AT 种类设定为「即应」的例。

设定 AT 种类。
回路控制 (基本设定) 库按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制 （基本设定）	（回路 1）AT 种类	1: 即应 (迅速应答干扰的控制特性)	简单 标准 多功能

■ 例 2

执行回路 1 的 AT(自整定) 时，把微分时间的 AT 结果总置为 0.0 的设定例。

设定 AT 时的调整系数。
回路控制 (算法块) 库按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制 （算法块）	（回路 1）AT 时调整系数 比例带	1.00	标准 多功能
		（回路 1）AT 时调整系数 积分时间	1.00	
		（回路 1）AT 时调整系数 微分时间	0.00	

参 考

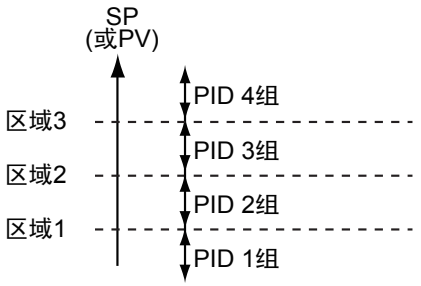
- AT 时的调整系数是，把 AT 得出的 PID 常数中分别乘以系数后的值写入 PID 常数的设定值中。
  直接使用 AT 得出的 PID 常数的场合，则不需要进行 AT 时调整系数的设定。
  请直接使用出厂时的设定 (1.00)。

7 - 9　区域 PID

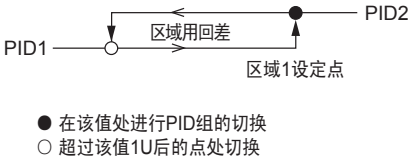
! 使用上的注意事项

- 本功能不对应NX-D15。

可使用区域PID功能进行PID控制。区域PID是根据SP的值或PV的值，从1～4组中选择PID常数组的功能。(ROM版本2.00[1_0_1]之后)



区域间的切换点如下图所示。例，PID1与PID2的切换。



■ 设定数据

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制(扩展设定)	区域1	－19999～＋32000U（根据回路PV/SP小数点位置）	标准多功能
		区域2	－19999～＋32000U（根据回路PV/SP小数点位置）	
		区域3	－19999～＋32000U（根据回路PV/SP小数点位置）	
		区域用回差	－19999～＋32000U（根据回路PV/SP小数点位置）	

■ 例

以下是回路1从100℃开始，按100℃刻度的PV使用区域PID功能的例。

设定区域。
回路控制(扩展设定)按下表设定。
区域1～3的设定按从小到大的顺序设定。
区域用回差是向编号小的区域切换时使用，请设定比各区域的幅度小很多的值。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制(扩展设定)	(回路1)　区域动作选择	1:根据PV值选择	标准多功能
		(回路1)　区域1	100.0	
		(回路1)　区域2	200.0	
		(回路1)　区域3	300.0	
		(回路1)　区域用回差	5.0	

7 - 10　　冷端补偿

量程种类为热电偶的场合，可选择冷端补偿的方法。

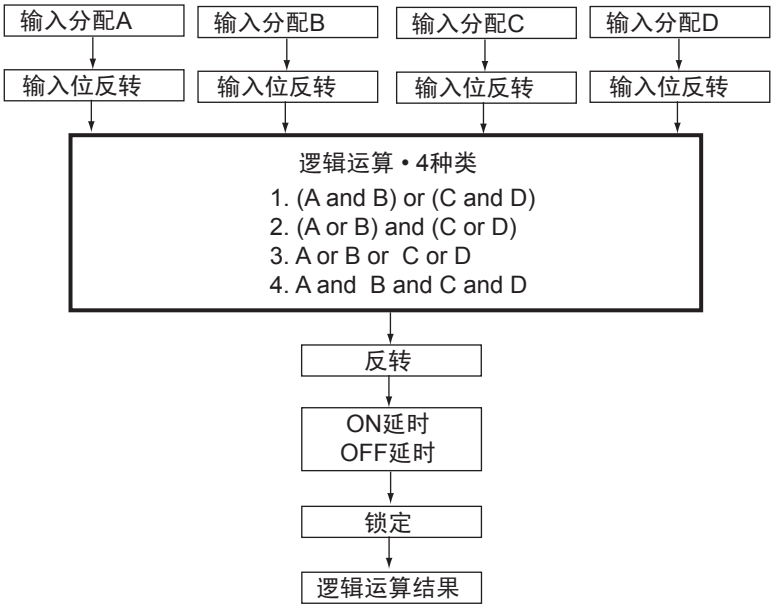
■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
输入输出	PV输入	冷端补偿	0:仪表内部补偿 1:仪表不补偿	标准 多功能

冷端补偿的内部输入超过「－ 20 ～＋ 80℃ 」的范围时，将发生 CJ 异常 (AL71, AL72, AL73, AL74)。
－ 20.0℃以下按－ 20.0℃、80.0℃以上按 80.0℃进行冷端补偿。

7 - 11　　逻辑运算

可对本机的各种状态进行逻辑运算(0与1的BOOL运算)，其逻辑运算结果可供ON/OFF输出或内部接点输入使用。
逻辑运算有16组，每1组的运算有4输入1输出。
逻辑运算的种类有4种，同时可把输入及输出的逻辑进行反转。



■ 逻辑运算的处理顺序

可把某个逻辑运算结果作为同组或别组的逻辑运算的输入使用。逻辑运算在每个扫描周期按组编号顺序进行运算处理。
所以，逻辑运算的组编号较小的逻辑运算结果可在同一扫描周期内使用。组编号相同或较大编号的逻辑运算结果在下一扫描周期使用。

参 考

- 逻辑运算1～4组在PID运算前、逻辑运算5～16组在PID运算后进行处理。
  请参阅 ☞■ 处理执行顺序 （附-2页）。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
功能	逻辑运算	运算种类	1: 运算 1（A and B）or（C and D） 2: 运算 2（A or B）and（C or D） 3: 运算 3（A or B or C or D） 4: 运算 4（A and B and C and D）	标准 多功能
		输入分配 A	参照标准位（1024 ～ 2047）	
		输入分配 B	参照标准位（1024 ～ 2047）	
		输入分配 C	参照标准位（1024 ～ 2047）	
		输入分配 D	参照标准位（1024 ～ 2047）	
		输入位反转 A	0: 不反转　　1: 反转	
		输入位反转 B	0: 不反转　　1: 反转	
		输入位反转 C	0: 不反转　　1: 反转	
		输入位反转 D	0: 不反转　　1: 反转	
		ON 延时时间	0.0 ～ 3200.0s	
		OFF 延时时间	0.0 ～ 3200.0s	
		反转	0: 不反转　　1: 反转	
		锁定	0: 不锁定 1: ON 时锁定 2: OFF 时锁定 （电源投入时的 OFF 除外）	

■ 例

以下是当逻辑运算 1 组、事件 1、事件 2、全报警代表之一为 ON 时，把数字输出 1 置为 ON 的设定例。

① 设定逻辑运算。
　逻辑运算库按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
功能	逻辑运算	（逻辑运算 1 组）运算种类	3: 运算 3（A or B or C or D）	标准 多功能
		（逻辑运算 1 组）输入分配 A	1088: 事件 1	
		（逻辑运算 1 组）输入分配 B	1089: 事件 2	
		（逻辑运算 1 组）输入分配 C	1792: 全报警代表（显示的全报警的 OR）	
		（逻辑运算 1 组）输入分配 D	1024: OFF	
		（逻辑运算 1 组）输入位反转 A	0: 不反转	
		（逻辑运算 1 组）输入位反转 B	0: 不反转	
		（逻辑运算 1 组）输入位反转 C	0: 不反转	
		（逻辑运算 1 组）输入位反转 D	0: 不反转	
		（逻辑运算 1 组）ON 延时时间	0.0s	
		（逻辑运算 1 组）OFF 延时时间	0.0s	
		（逻辑运算 1 组）反转	0: 不反转	
		（逻辑运算 1 组）锁定	0: 不锁定	

② 在数字输出 1 中设定逻辑运算 1 的结果。
OUT/DO 输出库按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
输入输出	OUT/DO 输出	(OUT/DO 输出 1)输出种类	1440: 事件 1	简单 标准 多功能
		(OUT/DO 输出 1)锁定	0: 不锁定	标准 多功能
		(OUT/DO 输出 1)时间比例动作种类	(无效设定)	简单
		(OUT/DO 输出 1)最小 ON/OFF 时间	10ms	标准
		(OUT/DO 输出 1)时间比例周期	(无效设定)	多功能
		(OUT/DO 输出 1)位相偏移	(无效设定)	多功能

■ 输入分配 A ～ D

指定输入分配 A ～ D 的标准位编号。

■ 输入位反转 A ～ D

指定是否对输入分配 A ～ D 设定的标准位的状态进行反转。
0：不反转
1：反转

■ 运算种类

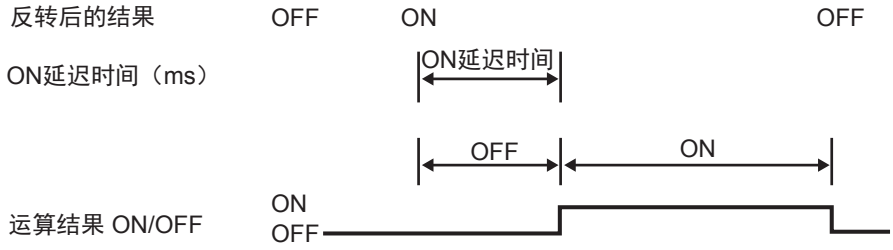
执行下记四四种中的指定运算。(使用输入位反转 A ～ D 的结果)
1：运算 1(A and B) or(C and D)
2：运算 2(A or B) and(C or D)
3：运算 3(A or B or C or D)
4：运算 4(A and B and C and D)

■ 反　转

指定是否对由运算种类设定的运算结果进行反转。
0：不反转
1：反转

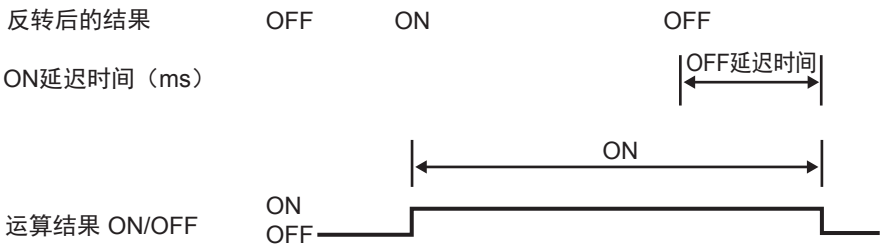
■ ON 延迟时间

指定是否对运算结果进行 ON 延迟。(使用反转的结果)



■ OFF 延迟时间

指定是否对运算结果进行OFF 延迟。(使用反转的结果)



■ 锁定

逻辑运算的锁定动作可从下述内容中指定。
0 : 不锁定
1 : ON 时锁定
2 : OFF 时锁定(电源投入时的 OFF 除外)

以下方法可解除锁定。
- 把设定的全部锁定解除置为 1(锁定解除)。
  ※ 可通过编程器或上位通讯进行。
- 使用内部接点输入 (数字输入) 的「47: 全部锁定解除」。
- 逻辑运算的锁定设定置为 0(不锁定)。
- 本机重新投入电源。

7 - 12 UFLED

使用UFLED功能，可对10个(F0 ～ F9)LED动作灯的灯灭、灯亮、闪烁设定条件。
由灯亮条件所选择的位条件为1时，执行灯亮状态所选择的灯亮/闪烁。

■ 设定库及设定数据项目

对LED动作灯的F0 ～ F9，可分别进行以下的设定。

LED名称	颜色	目录名	库名	项目名	设定值	初始值（位置比例以外）	初始值（位置比例）	显示级别
F0	红	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047:标准位编号	1792（全报警代表）	1792（全报警代表）	标准
			UFLED设定	灯亮状态	0: 灯灭 1: 灯亮 2: 灯亮(反转) 3: 高速闪烁 4: 高速闪烁(条件反转) 5: 低速闪烁 6: 低速闪烁(条件反转)	3（高速闪烁）	3（高速闪烁）	多功能
F1	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1088（事件1）	1088（事件1）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）	
F2	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1089（事件2）	1900（事件2）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）	
F3	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1090（事件3）	1904（MFB1 CLOSE）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）	
F4	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1091（事件4）	1901（MFB1 OPEN）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）	
F5	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1092（事件5）	1905（MFB1 CLOSE）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	1（灯亮）	
F6	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1093（事件6）	1888（MFB1推定中）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	5（低速闪烁）	
F7	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1094（事件7）	1889（MFB2推定中）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	1（灯亮）	5（低速闪烁	
F8	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1545(RS-485通讯状态(1帧正常收信))	1545(RS-485通讯状态(1帧正常收信))	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	3（高速闪烁）	3（高速闪烁）	
F9	绿	其它	UFLED设定	灯亮条件	1024 ～ 2047（与F0相同）	1968（参数异常）	1968（参数异常）	
		其它	UFLED设定	灯亮状态	0 ～ 6（与F0相同）	3（高速闪烁）	3（高速闪烁）	

■ 灯亮状态

0: 灯灭	总是灯灭
1: 灯亮	灯亮条件为ON时灯亮
2: 灯亮(反转)	灯亮条件为OFF时灯亮
3: 高速闪烁	灯亮条件为ON时高速闪烁
4: 高速闪烁(条件反转)	灯亮条件为OFF时高速闪烁
5: 低速闪烁	灯亮条件为ON时低速闪烁
6: 低速闪烁(条件反转)	灯亮条件为OFF时低速闪烁

[!] 使用上的注意事项

- 时间比例输出等分配到灯亮条件中的场合，100ms以下的较短ON时间会有灯不亮的情况。

7 - 13　　电源投入时启动延时

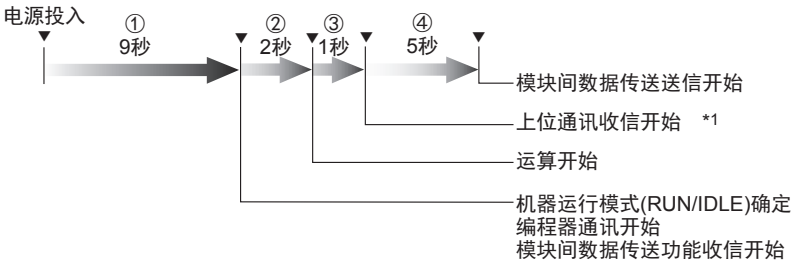
从电源投入后到运行开始为止的时间可最大延长到60秒。
经过了产品固有的启动时间(9秒)加上本设定的时间后，开始运行。
产品固有的启动时间不能缩短。
初始设定为「2秒」。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
基本	设定	电源投入时启动延时	0 ～ 60s	2	标准 多功能

参 考

启动状态如下。(ROM版本2.01[1_0_1]以后)
在电源投入后的启动延时中，LED动作灯的中下段LED低速闪烁。



①启动中	: 9秒(固定)
②电源投入时启动延时	: 2秒(初始值)　可变更
③上位通讯收信开始等待时间	: 1秒(固定)
④ 模块间数据传送功能送信开始等待时间	: 5秒(固定) *2

*1 对ROM版本1.00［1_0_0］，「①启动中」后开始进行上位通讯。
*2 2.00［1_0_1］之前，「②电源投入时启动延时」之后5秒(固定)。

使用上的注意事项

- 电源投入时的启动延时的设定通常大于2秒。
  时间过短时，由于PV值处于稳定前的状态，有较大变动的可能性。
- 与其它模块进行通讯时，请使用电源投入时的启动延时以便等待对方机器的启动。

7 - 14　　用户定义位

用户定义位是可由上位通讯或编程器通讯读写的ON/OFF 数据，共有32个。

■ 例

回路1的RUN/READY切换，当用户定义位1为ON时切换成READY、OFF时切换成RUN的例。

① 在内部接点1中设定RUN/READY切换。
内部接点输入按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
功能	内部接点输入	(内部接点1组)动作种类	21: RUN/READY切换	简单 标准 多功能
		(内部接点1组)输入种类	1408: 用户定义位1	
		(内部接点1组)回路/通道指定	1: 回路1	
		(内部接点1组)权重	(无效设定)	

② 由上位通讯变更用户定义位1的值。
用户定义位的用户定义位1的数据地址中，请写入0(RUN)或1(READY)。

参考

- 用户定义位也可用于模块间数据传送功能。

7 - 15　　用户定义数值

用户定义数值是可由上位通讯或编程器通讯读写的数值数据，共有16个。

■ 例

来自上位机器的模拟值经由上位通讯接收后输出的例。
使用用户定义数值1，从连续输出1处输出来自上位机器的模拟值。

① 连续输出1中分配用户定义数值1。
连续输出按下表设定。

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
入输出	连续输出	(连续输出1)输出量程	0: 0.1 ～ 5V/4 ～ 20mA	简单 标准 多功能
		(连续输出1)输出种类	2111: 用户定义数值1	
		(连续输出1)回路/通道指定	(无效设定)	
		(连续输出1)输出小数点位置	1: 小数点以下1位	
		(连续输出1)输出定标下限	0	
		(连续输出1)输出定标上限	1000	

② 从上位通讯变更用户定义数值1的值。
请把上位机器的模拟值乘以10倍后的值写入用户定义数值1的数据地址中(上位机器的模拟值位50.0%时，请在用户定义数值1中写入500)。

参考

- 用户定义数值也可用于模块间数据传送功能。

7 - 16　　模块间数据传送功能

! 使用上的注意事项

- 本功能不对应NX-D15。
- 执行多回路协调控制的模块不能使用本功能。
- 模块间数据传送的设定由编程器执行。
  从上位通讯不能对模块间数据传送功能的设定进行写入或读出。

模块间数据传送功能是指通过在模块中设定参数，使模块间能够进行数据交换的功能。

■ 设定库及设定数据项目

以下的数据可用模块间数据传送功能进行通讯。

扫描周期(NX-D25)

目录名	库名	项目名	设定范围	备　注
基本	周期设定	扫描周期	200、400（ms）	请设定200、400(ms)之一，请勿设定其它的值。 100 ～ 200：按200ms动作 201 ～ 400：按400ms动作

注 ROM版本2.00[1_0_1]之后

扫描周期(NX-D35)

目录名	库名	项目名	设定范围	备　注
基本	周期设定	扫描周期	100、200、400（ms）	请设定100、200、400(ms)之一，请勿设定其它的值。 100　　：按100ms动作 101 ～ 200：按200ms动作 201 ～ 400：按400ms动作

注 ROM版本3.00[1_0_3]之后

! 使用上的注意事项

- 使用模块间数据传送功能的场合，请设定扫描周期为400ms。
- 把执行模块间数据传送功能的模块用于其它控制的场合，请在SLP-NX中执行「初始化」

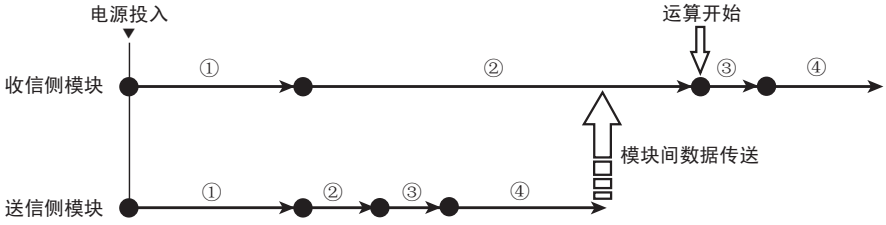
使用上的注意事项

- 设定模块间数据传送功能场合，数据的传送侧及被传送侧的模块都被设定。设定了模块间数据传送功能的模块需用作其它目的而不执行模块间数据传送功能的场合，请清除模块间数据传送功能的设定并设定适当的扫描周期。（初始值：NX-D25为200ms、NX-D35为100ms）

  保留设定的场合，可能会发生以下的情况。
  ※对方存在时　：可能会无意中执行模块间数据传送功能动作，向其它的模块中写入值。
  ※对方不存在时：向不存在的对方发出连接确认的通讯，使正常通讯的性能下降的情况。

- 请勿把执行模块间数据传送功能的项目文件移植用于其它不执行模块间数据传送功能的项目文件中。否则，编程器的设定画面上不可见的模块间数据传送功能的设定有被写入并无目的地执行模块间数据传送功能动作的可能性。
- 对模块间数据传送功能，根据对方模块的状态，即使在不能正常动作的场合，模块的动作也会继续。
- 电源投入时，收信侧的模块在收到数据后需开始运算的场合，请把送信侧模块的电源投入时启动延时设定参数加上大于7秒后的值，作为收信侧模块的电源投入时启动延时设定参数。否则，在收到数据前就开始执行运算。

  ※ 例如2台模块相互进行送信/收信的场合，需要注意。
  同时，在电源设计或启动运用上，请在设计时充分研究并考虑对应。



① 启动中	：9秒(固定)
② 电源投入时启动延时	：2秒(初始值)　*1
③ 上位通讯收信开始等待时间	：1秒(固定)
④ 模块间数据传送功能送信开始等待时间	：5秒(固定)

*1 :经过设定时间后，运算开始。

参考

- 模块间数据传送功能设计时必要的说明，请参阅，
  ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书「网络设计篇」 CP-SP-1313C　第 5 章　模块间数据传送功能。
- 模块间数据传送功能的编程器的设定方法，请参阅
  ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书　智能编程器软件包 SLP-NX CP-UM-5636C　6-3　参数的编辑　■ 模块间数据传送功能的设定 (6-21页)。

■ 对应功能

本功能对象的每个模块对应的参数如下所示。

• NX-D25/35

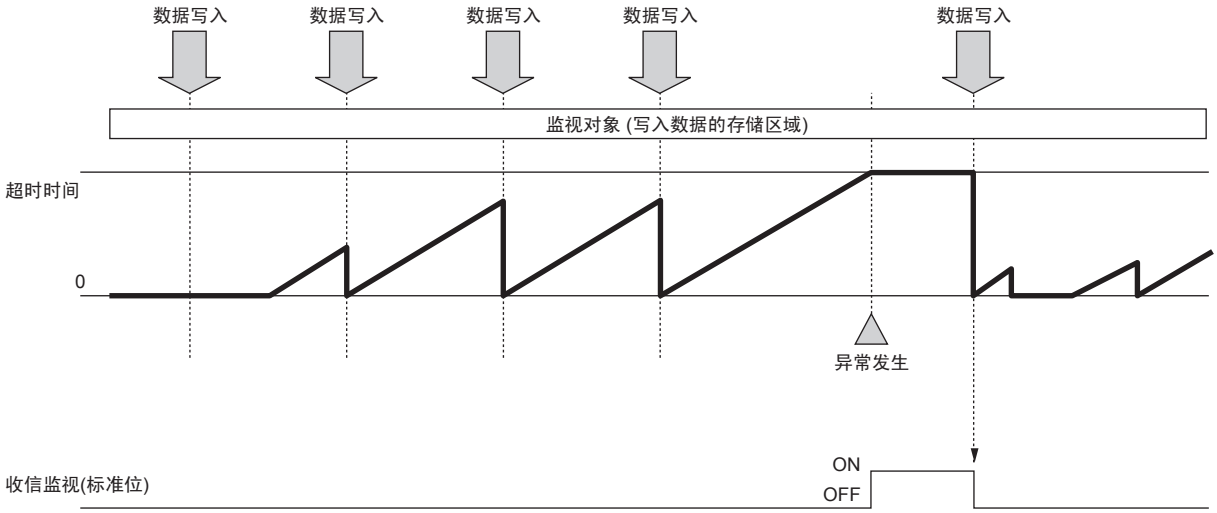
目录名	库名	参数名	数值	位
基本	回路（输入分配）	PV 分配	○ *2	—
	回路（输入分配）	RSP 分配	○ *2	—
	回路（输入分配）	AI 分配	○ *2	—
	位置比例 *1	输出种类		
输入输出	OUT/DO 输出	输出种类	○ *2	○ *2
	连续输出	输出种类	○	—
事件	事件组态	回路 / 通道指定 ※ 动作种类（标准数值型）	○	—
功能	内部接点输入	输入种类	—	○
	逻辑运算	输入分配 A ～ D	—	○
	操作量分支输出	回路指定	○ *2	—
其它	UFLED 设定	灯亮条件	—	○

*1 仅 NX-D35。

*2 ROM 版本 2.00[1_0_1] 之后

7 - 17　　收信监视和通讯超时

监视通讯是否正常地把数据写入到用户定义位中或用户定义数值中的功能。



■ 设定库及设定数据项目

对收信监视 1 ～ 16，分别可按以下设定。

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
功能	收信监视	地址	写入监视地址 ※用户定义数值 1 ～ 16 之一 ※用户定义位 1 ～ 32 之一	0: 未使用	标准 多功能
		超时	超时时间(s)	180	
		模式	0: 不使用收信监视 1: 使用收信监视	0	

- 设定要监视的用户定义位或用户定义数值，再设定到报警发生为止的时间。
  ※监视的地址是用户定义数值 1 ～ 16 或用户定义位 1 ～ 32 之一。
- 发生收信异常时，标准位 (1920 ～ 1935) 及代表的标准位 (1979) 变为 ON。

参 考

- 有关模块间数据传送功能设计时必要的说明，请参阅
  ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书　「网络设计篇」　CP-SP-1313C　第 5 章　模块间数据传送功能。

■ 模块间通讯送信超时

模块间通讯对象无应答的场合，发生报警 (AL32)。

■ 管理模块收信超时 (标准位的 1982)

使用管理模块时，如果管理模块收信中断一定时间，则置为 ON。

请详细内容请参阅
☞ 计装网络模块 NX　使用说明书　「网络设计篇」　CP-SP-1313C　第 5 章　模块间数据传送功能。

7 - 18　　周期设定

进行与控制周期相关的设定。(ROM 版本 2.00[1_0_1]之后)

■ 设定库及设定数据项目

NX-D15 的场合

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
基本	周期设定	扫描周期	500ms	500ms(请勿设定其它值)	多功能

NX-D25 的场合

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
基本	周期设定	扫描周期	200: 200ms 400: 400ms	200	多功能

NX-D35 的场合

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
基本	周期设定	扫描周期	100: 100ms 200: 200ms 400: 400ms	100	多功能

! 使用上的注意事项

- 请勿设定上表以外的值。
- NX-D25/35 使用模块间数据传送功能的场合，请务必设定 400ms，详细内容请参阅
  ☞ 7-16　模块间数据传送功能　（7-27 页）。

7 - 19　　输入分配功能

可根据输入分配功能，变更回路控制中使用的PV(回路)的输入通道等。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路 （输入分配）	PV分配	0: 默认 1: PV1　2: PV2　3: PV3　4: PV4 2048 ～ 3071: 标准数值	标准 多功能
		RSP分配	0: 默认 1: PV1　2: PV2　3: PV3　4: PV4 2048 ～ 3071: 标准数值	
		AI分配	D15的场合 0 : 默认 *1 1 : AI1　2: AI2　3: AI3　4: AI4 D25/35的场合 0 : 默认 1 : AI1　2: AI2　3: AI3　4: AI4 2048 ～ 3071: 标准数值	

*1 NX-D15在ROM版本2.00[1_0_1]之后可对应

参 考

- [0:默认]是指使用了与该回路编号相同的输入通道。
  例 : 回路1设定[0:默认]的场合，表示选择了PV1。
- 在PV分配中设定附录　■ PID控制处理功能块图(正动作或逆动作的场合）（附-6页） 或者、■PID控制处理功能块图(加热冷却控制的场合)（附-7页） 中记载的PV的分配。
- 在RSP分配中设定　■ SP处理功能块图 （附-4页） 中记载的[RSP分配]的分配。
- 在AI分配中设定　■ PV输入处理功能块图 （附-3页） 中记载的[AI分配]的分配。

! 使用上的注意事项

- AI分配作为PV输入处理，对设定了比率、偏置、折线、量程下限/上限(报警发生点下限/上限)及报警处理、滤波器等功能的输入进行处理，生成PV输入(通道)。请参阅 ☞ ■ PV输入处理功能块图 （附-3）。
- PV分配指定自身模块的PV输入(0 ～ 4)的场合，分配的回路的PV被认作PV上下限异常。
- PV分配指定标准数值(2048 ～ 3071)的场合，分配的回路的PV不被认作PV上下限异常。

7 - 20 Just-FiTTER

Just-FiTTER功能具有超调抑制的效果。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制（算法块）	JF超调抑制系数	0 ～ 99	多功能
		JF整定幅	0.00 ～ 10.00	

● 超调抑制系数的功能

为0时，Just-FiTTER功能无效。
1以上时，值越大超调抑制效果越好。

● JF整定幅的功能

对PV量程的绝对值偏差的幅的%值比设定值大的场合，Just-FiTTE功能将启动，比设定值小的场合，Just-FiTTER功能判断为PV已被整定。

7 - 21　　SP 滞后

SP 滞后是指当 SP 变更时抑制操作量变化的功能。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	显示级别
基本	回路控制 （算法块）	SP 滞后系数	0.0 ～ 3200.0s	多功能

● SP 滞后系数的功能

为 0.0 时，SP 滞后功能无效
0.1 以上时，值越大 SP 变更时操作量的变化越小，超调抑制效果越好。

● SP 滞后的计算式

OUT ＝ OUT_1 ＋（IN － OUT_1）/（T / Ts ＋ 1）
IN　　：去 SP 滞后的输入
OUT　　：SP 滞后的滤波运算输出
OUT_1　：SP 滞后的滤波运算输出（前次值）
T　　：SP 滞后设定值（时间常数（秒））
Ts　　：采样周期 (根据调节器的设定)

● SP 滞后的初始化

以下的条件下，把 SP 滞后的滤波运算输出作为 PV 值进行初始化。
• 回路模式从 READY 变为 RUN 或从 MANUAL 变为 AUTO 时。

7 - 22　　内部串级控制功能

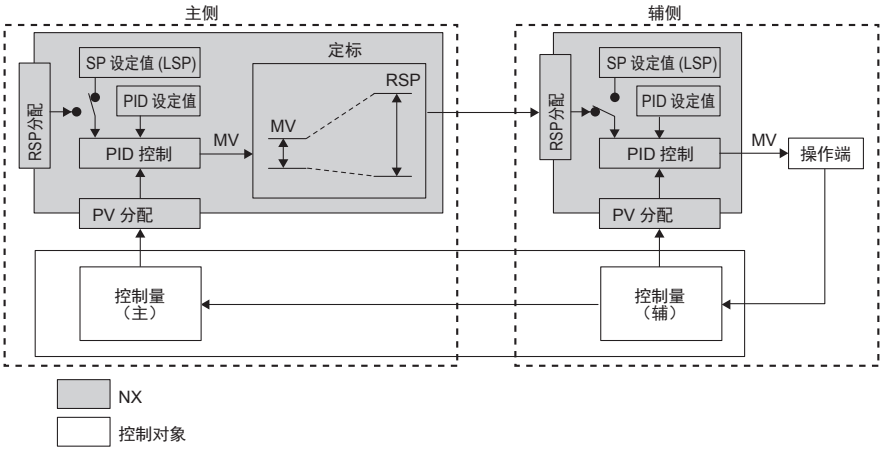
! 使用上的注意事项

- 本功能不对应NX-D15。
- 不对应使用3个回路以上的多段串级控制。

可使用模块内的2组控制回路进行主/辅型的串级控制。NX-D25可使用最多2个回路、NX-D35可使用1个回路的串级控制。
ROM版本3.00[1_0_3]之后可利用本功能。
内部串级控制功能的控制回路由回路1和回路2、回路3和回路4（仅NX-D25）构成。回路1和回路3是主侧、回路2和回路4是辅侧。

■ 内部串级控制的概要

串级控制具有主侧控制回路和辅侧控制回路2重控制回路结构。主侧控制回路输出定标由PID控制计算出的MV值到辅侧的RSP。辅侧控制回路控制辅侧的PV值，使其与RSP一致。



型　号	主侧	辅侧
NX-D25	回路1	回路2
	回路3	回路4
NX-D35	回路1	回路2

■ 关于定标

对主侧控制回路的MV值定标输出到辅侧控制回路的RSP的方法进行说明。
按照以下算式每个扫描周期更新定标。

$$RSP = (MVm \div 100) \times (SH - SL) + SL + 基准值$$

另外，算式中变量的含义如下。

RSP ：远程SP
SL　：定标下限
SH　：定标上限
MVm：主侧MV

基准值根据定标方式不同。

•「0 : 固定」的场合
固定值(0.0)为基准值。

•「1 : SP 基准」的场合
主侧的SP 为基准值。

•「2 : PV 基准」的场合
主侧的PV 为基准值。

■ 内部串级控制的设定方法

内部串级控制是由1个NX-D25/35模块构成串级控制。内部串级控制设定的必要项目如下。另外，设定内容只是记载了与内部串级控制相关的内容。

NX-D25的场合

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	设置	回路种类	27 : 1回路（RSP内部串级） 28 : 1回路（RSP内部串级）＋2回路（RSP） 29 : 2回路（RSP内部串级）	标准 多功能

NX-D35的场合

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	设置	回路种类	27 : 1回路（RSP内部串级）	标准 多功能

NX-D25/35的场合

目录名	库名	项目名	设定内容	显示级别
基本	回路输出（串级）	SP定标方式	0 : 固定 1 : SP基准 2 : PV基准	标准 多功能
		SP定标下限	－19999 ～＋32000U （根据回路PV/SP小数点位置）	
		SP定标上限	－19999 ～＋32000U （根据回路PV/SP小数点位置）	
		SP输出滤波	0.00 ～ 120.00s	

● 设定方法

对使用NX-D25/35构成1个内部串级控制回路的方法进行说明。请按照以下顺序编号进行设定。

① 设定回路种类为「27 : 1回路（RSP内部串级）」。

② 在基本/回路输出（串级）中设定回路1（主侧）的定标方式。详细内容请参阅
☞■ 关于定标　（7-35页）。

③ 设定回路1（主侧）的定标下限及定标上限。

④ 根据回路1（主侧）的需要设定SP输出滤波。辅侧的RSP、辅侧的控制输出有细微振动的场合，请设定SP输出滤波。

⑤ 上述设定结束后，请通过综合监视等将回路2（辅侧）的「LSP/RSP」变更为「RSP」。

📖 参 考

- 将辅侧控制回路的「LSP/RSP」变更为「LSP」时，只有辅侧控制回路进行PID控制。使用RSP跟踪的场合，前次的RSP值会反映到辅侧的LSP值内。
  详细内容请参阅
  ☞7-26　RSP跟踪　（7-44页）。
- 辅侧控制回路的「LSP/RSP」变更为「RSP」，开始串级控制时的RSP的初始值为辅侧控制回路的LSP值。
- 辅侧控制回路为「LSP」的场合，仅辅侧控制回路可执行自动调整。
- 辅侧控制回路为「RSP」的场合，仅主侧控制回路可执行自动调整。
- 内部串级控制执行中，主侧控制回路、辅侧控制回路之一变更为「RUN/READY」或者「AUTO/MANUAL」时，也可将变更反映到另一方的控制回路中。
- 回路模式是MANUAL的场合，变更主侧的操作量时，会反映到辅侧的RSP值内，变更辅侧的操作量时，会反映到操作端的输出值内。

7 - 23　　IDLE 时 /管理模块通讯异常时动作

设定IDLE时/管理模块通讯异常时(管理模块收信超时)的动作。
为某种状态的场合，各输出端子会变为已设定的输出状态。
ROM版本3.00[1_0_3]之后可利用本功能。

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
基本	IDLE时/SV通讯异常时动作	输出种类	参照其它表	1	多功能
		输出值(%)	－ 10.0 ～＋ 110.0%	0.0%	
		输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0 : OFF	

(其他表) 输出种类的设定值

输出种类	IDLE时动作	SV通讯异常时动作
0	预置	预置
1	预置	直接
2	预置	无扰
3	无扰	预置
4	无扰	直接
5	无扰	无扰

● 设　定

输出端子（晶体管输出或者连续输出的各4个端子、数字输出的各4个端子）各个端子可单独设定。
输出端子是电流输出/电压输出的场合，输出值设定为－ 10.0 ～＋ 110.0%的值。
输出端子是晶体管输出/数字输出且分配了时间比例输出的场合，输出值设定为0.0 ～ 100.0%的值。
输出端子是晶体管输出/数字输出且分配了ON/OFF输出的场合，设定输出值(ON/OFF)。

● 输出种类

- 输出种类设定为预置的场合：
  输出预先设定的值到「输出值」内。
- 输出种类设定为直接的场合：
  直接输出分配的输出种类的结果。
- 输出种类设定为无扰的场合：
  保持IDLE或管理模块通讯异常前的输出。
  RUN且管理模块通讯恢复正常时，输出所分配的输出。
  恢复时不是无扰输出。

● 输出值

- 连续输出的端子或输出种类设定为时间比例输出的端子可按照％指定输出值。
- 指定为ON/OFF的输出种类的端子可指定ON/OFF作为输出值。

使用上的注意事项

- 从编程器写入参数时的输出种类按前次设定动作。
- “管理模块通讯异常时”是指，与管理模块组合使用时发生了「管理模块收信超时」。
  有关该异常请参阅
  ☞ 7-17　收信监视和通讯超时　（7-30页）。
  不使用管理模块时不会发生该异常。
- 在多回路协调控制中使用的场合，请务必把动作种类设定为「1：预置/直接」或「4：无扰/直接」。
- 状态变为IDLE的条件请参阅其他章节 ☞ 1-4　运行模式　（1-7页）。

参 考

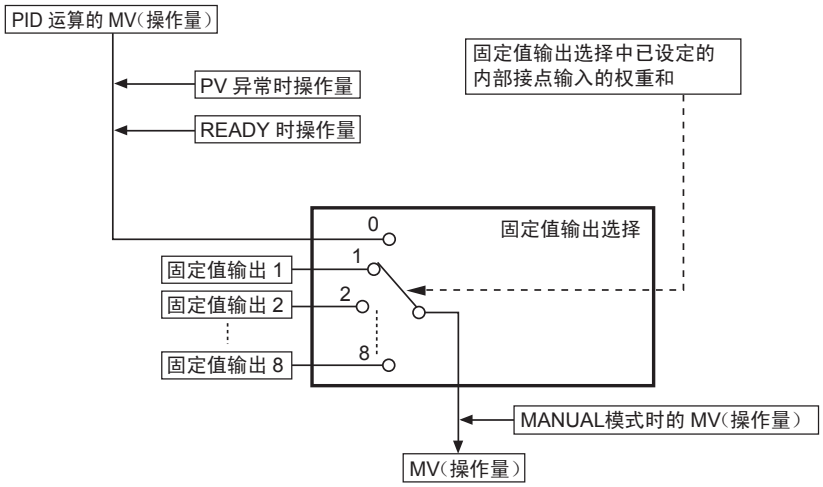
- 输出功能块图请参阅 ☞ 附　录　■连续输出处理功能块图（附-9页）、■OUT/DO输出处理功能块图（附-10页）。

7 - 24　　固定值输出

! 使用上的注意事项

- 本功能不对应NX-D15。
- 内部接点输入的权重和为0、或内部接点输入中没有设定固定值组选择的场合，不是固定值输出。
- 由于固定值输出的设定是8个，因此内部接点输入的权重和大于9的场合，选择固定值输出8。

可用内部接点输入中已选择的固定值输出代替PID运算的MV（操作量）。各回路中有8个固定值输出设定。
固定值输出是比PID运算的MV、PV异常时操作量、READY时操作量、READY时操作量（加热侧）、READY时操作量（冷却侧）的优先度高的，比MANUAL模式时的MV优先度低的功能。
ROM版本3.00[1_0_3]之后可利用本功能。



■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
基本	回路输出（操作量）	固定值输出 1 ～ 8	－ 10.0 ～＋ 110.0	0.0	标准 多功能

■ 例

使用数字输入1 ～ 4，在回路1中从10.0%到70.0%的范围内，以10.0为单位固定值输出选择的用例。

① 设定为固定值输出。
在库名　回路输出（操作量）设定中，请进行如下设定。
（此次的例子中不使用固定值输出8）

目录名	库名	项目名	设定值
基本	回路输出(操作量)	固定值输出1	10.0
		固定值输出2	20.0
		固定值输出3	30.0
		固定值输出4	40.0
		固定值输出5	50.0
		固定值输出6	60.0
		固定值输出7	70.0
		固定值输出8	0.0

② 在内部接点输入设定内，按照数字输入 DI1 ～ DI3 设定固定值选择。
请在内部接点输入库内进行如下设定。

目录名	库名	项目名	设定值
功能	内部接点输入	（内部接点 1 组）动作种类	3 : 固定值输出选择
		（内部接点 1 组）输入种类	1152（DI1 的端子状态）
		（内部接点 1 组）回路 / 通道指定	1
		（内部接点 1 组）权重	1
		（内部接点 2 组）动作种类	3 : 固定值输出选择
		（内部接点 2 组）输入种类	1153（DI2 的端子状态）
		（内部接点 2 组）回路 / 通道指定	1
		（内部接点 2 组）权重	2
		（内部接点 3 组）动作种类	3 : 固定值输出选择
		（内部接点 3 组）输入种类	1154（DI3 的端子状态）
		（内部接点 3 组）回路 / 通道指定	1
		（内部接点 3 组）权重	4

参 考

- 数字输入 DI1 ～ DI3 的状态和所选择的固定值输出的对应关系如下。

所选择的固定值输出	DI1	DI2	DI3
未使用固定值输出	OFF	OFF	OFF
固定值输出 1	ON	OFF	OFF
固定值输出 2	OFF	ON	OFF
固定值输出 3	ON	ON	OFF
固定值输出 4	OFF	OFF	ON
固定值输出 5	ON	OFF	ON
固定值输出 6	OFF	ON	ON
固定值输出 7	ON	ON	ON

7 - 25　齐纳安全栅调整和接线电阻的补偿

PV输入是热电阻且使用齐纳安全栅时，请务必进行齐纳安全栅调整。另外，即使没有使用齐纳安全栅，由于接线太长等原因连接有到PV输入端子的3条接线电阻不同的场合，可进行此项调整。请对每个PV通道进行调整。
热电阻以外的输入的场合，无须此项调整，并且不能进行此项调整。
ROM版本3.00[1_0_3]之后可利用本功能。

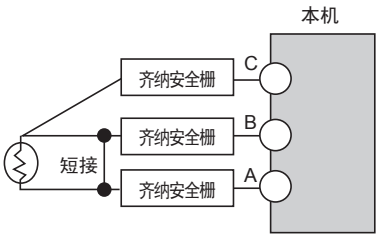
■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
输入输出	齐纳安全栅调整	调整值保存指示	0 : 调整停止 1 : 调整值保存 99 : 调整值清零 上述以外的值未定义	0	多功能
		调整值	－ 20.00 ～＋ 20.00Ω	0.00Ω	

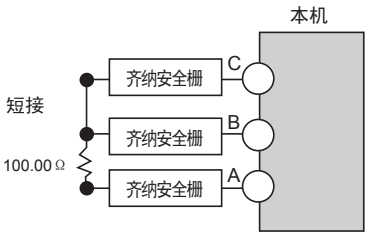
■ 调整时的接线

请在下述1 ～ 3其中任一的接线状态下进行齐纳安全栅调整。

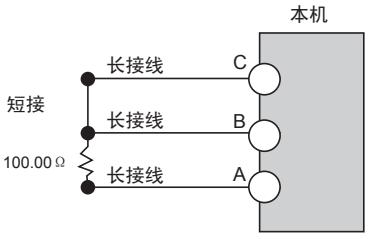
接线状态	目　的	量程种类	接　线
1	齐纳安全栅调整	41 ～ 48	热电阻端子部分A － B间短接
2	齐纳安全栅调整	41 ～ 52	拆下热电阻，在齐纳安全栅A － B间连接100.00Ω的电阻，B － C间短接
3	接线电阻补偿	41 ～ 52	拆下长的延长接线前端的热电阻，在A － B间连接100.00Ω的电阻，B － C间短接



接线状态 1



接线状态 2



接线状态 3

■ 调整值的设定

① 在PV输入库的量程种类内设定使用的热电阻的编号。

② 切断本机的电源，进行接线状态1 ～ 3之一的接线。齐纳安全栅调整的场合，请与量程种类相符进行接线状态1或2的接线。接线电阻补偿请进行接线状态3的接线。

③ 标准数值的「齐纳安全栅调整监视值1 ～ 4」使用SLP-NX的综合监视的自定义显示器编辑的功能设定为监视后，请确认值处于稳定状态。

④ 请在调整值保存指示中写入0。

⑤ 请在调整值保存指示中写入1。此时调整值被保存。

⑥ 切断本机的电源，正确连接热电阻。

■ 调整值的清除

① 在PV输入库的量程种类中设定热电阻的编号。无论热电阻是何种量程种类，都可清除调整值。

② 请在调整值保存指示中写入0。

③ 请在调整值保存指示中写入99。

④ 切断本机的电源，正确连接热电阻。

[!] 使用上的注意事项

- 只有PV输入库的量程种类中设定的传感器种类是热电阻传感器的场合，才进行齐纳安全栅调整。
- 使用热电阻以外的传感器时，即使调整值保存指示中执行保存操作，也不能写入调整值。另外，也不能清楚调整值。
- 调整值保存指示的值从0改写成1时，调整值被保存。连续写入1时不能保存调整值。
- 调整值保存指示的值从0改写成99时，调整值被清零。连续写入99时不能清除调整值。
- 请使用含接线电阻，电阻值85Ω 以下的齐纳安全栅。
- 请使齐纳安全栅、长延长接线的电阻差在20Ω 以内进行调整。20Ω 以上时不能进行调整或者不能写入值。
- 进行一次齐纳安全栅调整后，即使把量程种类变更为其它热电阻，也可使用相同调整值进行补偿。使用热电阻以外的量程种类的场合，请再次进行调整。
- 写入调整值保存指示的值不能保存到不挥发存储器，电源投入时变为0。
- 调整值保存指示中写入未定义的值的场合，调整值不能被保存。

7 - 26 RSP 跟踪

RSP跟踪是指从RSP模式切换到LSP模式时，把此时的RSP值作为LSP值写入的功能。SP使用组数设定为多组的场合，写入到模式切换时所选择的编号的LSP
回路种类是内部串级的场合，内部RSP值也可作为辅LSP写入。
但是，下述场合不执行RSP跟踪。

- 回路模式是READY模式时
- 回路模式是MANUAL模式时
- 输出固定值输出时

■ 设定库及设定数据项目

目录名	库名	项目名	设定值	初始值	显示级别
SP	SP组态	RSP跟踪	0 : 不跟踪 1 : 跟踪	0	多功能

第 8 章　CPL 通讯功能

8 - 1　　通讯的概要

通过RS-485通讯，使用客户制作的程序，可以与计算机或者PLC等上位机器通讯。
通讯协议可以选择CPL通讯(Controller Peripheral Link:本公司上位通讯协议)及MODBUS通讯。
本章对CPL通讯进行说明。

■ 特　长

本机的通讯功能有以下特长。

- 对作为上位机器的1台主站，最大可连接31台本机。
- 上位机器的通讯规格为RS-232C的场合，需要使用另售的通讯转换器CMC10L。
  CMC10L可进行RS-232C ⇔ RS-485的转换。
- 本机具有的几乎所有的参数都可通讯。
  有关通讯参数的内容，请参阅
  ☞ 第12章　通讯数据一览。
- 备有随机访问命令。
  对不连续的地址中的多个参数，用1个命令就能读写。

■ 设　定

为了进行CPL通讯，需要进行如下的设定。

项目名	设定内容	初始值
通讯种类	0:CPL 1:MODBUS/ASCII 2:MODBUS/RTU	0
机器地址	0:不通讯 1 ～ 127	127
传送速度	0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps 4:57600bps 5:115200bps	2
数据形式(数据长)	0:7位 1:8位	1
数据形式(校验)	0:偶数校验 1:奇数校验 2:无校验	0
数据形式 (停止位)	0:1位 1:2位	0
通讯最小应答时间	1 ～ 250ms	3

[!] 使用上的注意事项

- RS-485转换器使用本公司产CMC10L的场合，请设定「通讯最小应答时间」为3ms以上。
  另外，CMC10L可支持的最大传输速度为38400bps。
- RS-485通讯条件(传输速度、数据形式(数据长、校验、停止位))的设定错误的场合，将发生AL33。
  这种场合，请重新写入或重新投入电源。

■ 通讯步骤

通讯的步骤如下。

① 对于 1 台通讯的本机 (从站)，从上位机器 (主站) 发送命令电文。

② 从站接收命令电文，根据电文内容进行读出或者写入处理。

③ 从站再把对应于处理内容的电文作为应答电文发送。

④ 主站接收应答电文。

[!] 使用上的注意事项

- 同一 RS-485 通讯路上，不可有 CPL、MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU 的多种通讯协议混合使用。

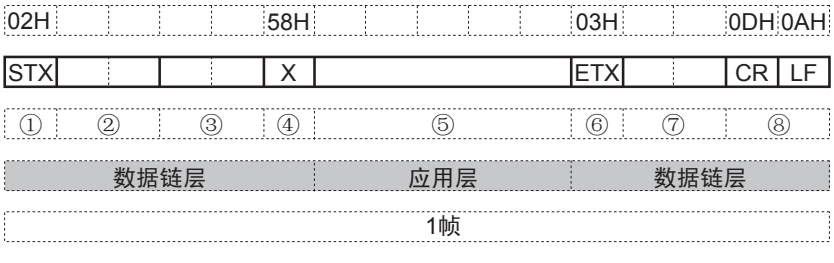
8 - 2　　电文的构成

■ 电文的构成

电文构成如下。
电文大致分为数据链层、应用层。

- 数据链接层
  通具有通讯时必要的基本信息的层。包含通讯电文的目的地、电文校验信息。
- 应用层
  读写数据的层。内容根据目的而不同。

电文由下图的①～⑧构成。
应用层中存储了来自主站的送信内容的命令、来自从站的应答内容的应答。



① STX(电文的开头)
② 机器地址
③ 子地址
④ 设备区分代码
⑤ 命令电文 = 命令　应答电文 = 响应
⑥ ETX(命令/响应的结束)
⑦ 校验和
⑧ 定界符(电文的最后)

■ 数据链接层

● 数据链接层的概要

数据链层是固定长度，规定了各数据的位置、文字数。但是ETX以后的数据链层的数据位置根据应用层的文字数移位，文字长不变化。

● 应答开始条件

- 只有在本机命令电文的数据链层的电文构成全部正确的场合，才发送应答电文。其中的任意一个不正确的场合，不会发送应答电文而处于STX收信等待状态。

● 数据链接层的数据定义一览

数据链层的数据定义一览如下。

数据名	字符代码	文字数	数据的含义
STX	02H	1	电文的开头
机器地址	用 16 进制数 0 ～ 7FH 字符代码表示	2	通讯对象机器的区别
子地址	"00"（30H, 30H）	2	无功能
设备区分代码	"X"（58H）或 "x"（78H）	1	仪表的类别
ETX	03H	1	应用层 的结束位置
校验和	用2位16进制数00H ～ FFH 字符代码表示	2	电文的校验和
定界符	CR（0DH）、LF（0AH）	2	电文的最后

● 数据的说明

● STX（02H）

当本机收到STX的场合，判断为送信电文的开头。所以，收到的信息中只要没有定界符，则当做是已收到作为电文开头的STX。这是考虑到因干扰等使电文发生异常的场合，通过主站侧的下一个电文恢复本机的应答。

● 机器地址

在收到的电文中，只有机器地址相同的场合，本机才生成应答电文。另外，电文中的机器地址为2位16进制数字符。
作为应答电文，本机返回与收到信息相同的机器地址。
但当机器地址为 "00"(30H 30H)的场合，即使机器地址一致。也无应答。

● 子地址

可使用2位的16进制数字符串 "00"(30H 30H)～"FF"(46H 46H)。作为应答电文，本机返回与收到信息相同的子地址。

● 设备区分代码

可使用 "X"(58H)或"x"(78H)。这是对每种机器系列作出的规定，不能选择其它文字。本机返回与收到信息相同的设备区分代码。可把"X"(58H)用作初始值，再次发送电文时使用"x"(78H)等区分利用电文。

● ETX（03H）

ETX表示应用层的结束。

● 校验和

检查电文在通讯途中是否因某种异常(例如：干扰)发生变化的值。
2位16进制数文字。

• 校验和的生成方法

① 从电文的STX到ETX的字符代码以1个字节为单位进行加法运算
② 对加法运算结果的下位1字节以2的补码计算
③ 转换成2个字节的ASCII代码

以下举例说明。

[电文例]

STX　：02H
'0'　：30H（机器地址的第1字节）
'1'　：31H（机器地址的第2字节）
'0'　：30H（子地址的第1字节）
'0'　：30H（子地址的第2字节）
'X'　：58H（设备区分代码）
'R'　：52H（命令的第1字节）
'D'　：44H（命令的第2字节）
（省略）
ETX　：03H

① 从电文的STX到ETX的字符代码逐个字节进行加法运算。如下所示逐个字节进行加法运算
02H＋30H＋31H＋30H＋30H＋58H＋52H＋44H＋•••＋03H，
计算结果为376H。

② 加算结果376H的下位1字节是76H，76H取2的补码为8AH。

③ 把8AH转换成2字节的ASCII代码
'8' ：38H
'A' ：41H
'8' (38H)与 'A'(41H)，2字节是校验和。

● 定界符（CR/LF）
表示电文的最后。LF接收结束后，立刻变为允许接收电文处理状态。

■ 应用层

应用层的构成如下。

项　目	内　容
命令	"RS"（10进制数形式的连续地址数据读出）
	"WS"（10进制数形式的连续地址数据写入）
	"RD"（16进制数形式的连续地址数据读出）
	"WD"（16进制数形式的连续地址数据写入）
	"RU"（16进制数形式的随机地址数据读出）
	"WU"（16进制数形式的随机地址数据写入）
数据区分	RS、WS命令 : " , "（逗号） 其它的命令 : 无
字地址	RS、WS命令 : "501W"等10进制数表示的数值及"W" 其它命令 : "01F5"等16进制数表示的数值
读出数	RS、WS命令 : "1"等10进制数表示的数值 其它命令 : "0001"等16进制数表示的数值
写入数值	RS、WS命令 : "100"等10进制数表示的数值 其它命令 : "0064"等16进制数表示的数值

1次的命令电文及应答电文可访问的数据数如下。

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

[!] 使用上的注意事项

- RD、WD、RU、WU命令中的数值表现形式为4个文字。
- 未满4个文字时，请在左侧添加"0"，设定为4个文字。

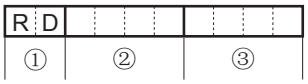
8 - 3　　命令的说明

■ 固定长连续数据读出命令(RD 命令)

用 16 进制数读出连续数据地址的数据。

● 命令电文

指定起始数据地址及数据数。命令电文的应用层的构成如下。

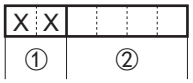


① 命令
② 起始数据地址
③ 数据数

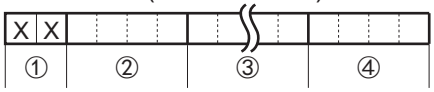
● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

● 正常时・警告时(1个数据读出)



● 正常时・警告时(多个数据读出)



● 异常时



① 结束代码
② 数据(第1个)
③ 数据(第2个～)
④ 数据(最后)

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 8-6　结束代码一览　(8-15 页)。

参 考

- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 8-5　应用层的数值表现形式　■ 16 进制数　(8-13 页)。
- 警告发生时，对应的数据地址的值变为 0 并被读出。

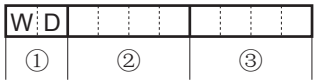
■ 固定长连续数据写入命令(WD 命令)

用 16 进制数写入连续的数据地址的数据中。

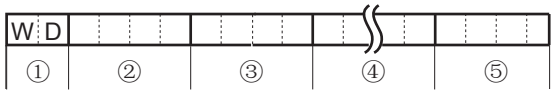
● 命令电文

指定起始数据地址及 1 个以上的数据。命令电文的应用层的构成如下。

- 1个数据写入



- 多个数据写入



① 命令
② 起始数据地址
③ 数据(第1个)
④ 数据(第2个～)
⑤ 数据(最后)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时



- 异常时



① 结束代码

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 8-6　结束代码一览　(8-15 页)。

参 考

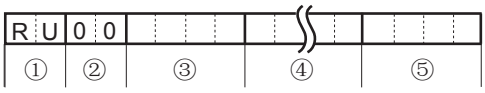
- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 8-5　应用层的数值表现形式　■ 16 进制数　(8-13 页)。
- 警告发生时，不进行对应数据地址的写入。

■ 固定长随机读出命令(RU 命令)

用 16 进制数读出随机(不连续)的数据地址中的数据。

● 命令电文

指定 1 个以上的数据地址。命令电文的应用层的构成如下。

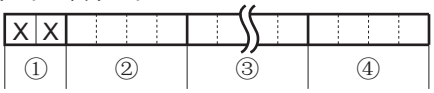


① 命令
② 子命令，固定为00
③ 数据地址(第1个)
④ 数据地址(第2个～)
⑤ 数据地址(最后)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时



- 异常时



① 结束代码
② 数据(第1个)
③ 数据(第2个～)
④ 数据(最后)

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 8-6　结束代码一览　(8-15 页)。

参 考

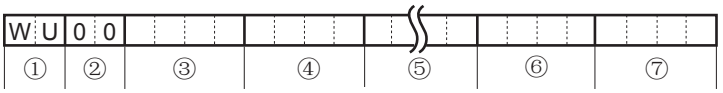
- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 8-5　应用层的数值表现形式　■ 16 进制数　(8-13 页)。
- 警告发生时，对应的数据地址的值为 0 并被读出。

■ 固定长随机写入命令(WU 命令)

用 16 进制数写入随机 (不连续) 的数据地址中的数据。

● 命令电文

把数据地址及数据组化，指定 1 组以上。命令电文的应用层的构成如下。



① 命令
② 子命令，固定为00
③ 数据地址 (第1组)
④ 写入数据 (第1组)
⑤ 数据地址、写入数据 (第2组～)
⑥ 数据地址 (最后的组)
⑦ 写入数据 (最后的组)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时 • 警告时



- 异常时



① 结束代码

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 8-6　结束代码一览　(8-15 页)。

参 考

- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 8-5　应用层的数值表现形式　■ 16 进制数　（8-13 页）。
- 警告发生时，不向对应的数据地址写入数据。

■ 连续数据读出命令(RS 命令)

用 10 进制数读出连续数据地址的数据。

● 命令电文

指定起始数据地址及数据数。命令电文的应用层的构成如下。

R	S	,	4	0	9	6	W	,	1
①		②	③					②	④

① 命令
② 数据区分
③ 起始数据地址 (需要"W")
④ 数据数

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时(1个数据读出)

X	X	,	
①		②	③

- 正常时・警告时(多个数据读出)

X	X	,		,		,	
①		②	③	②	④	②	⑤

- 异常时

X	X
①	

① 结束代码
② 数据区分
③ 数据(第1个)
④ 数据(第2个～)
⑤ 数据(最后)

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 8-6　结束代码一览　(8-15 页)。

参 考

- 有关 10 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 8-5　应用层的数值表现形式　■ 10 进制数　(8-14 页)。
- 警告发生时，对应的数据地址的值变为 0 并被读出。

■ 连续数据写入命令(WS 命令)

用 10 进制数写入连续数据地址的数据中。

● 命令电文

指定起始地址及 1 个以上的数据。命令电文的应用层的构成如下。

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)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时

X	X
①	

- 异常时

X	X
①	

① 结束代码

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 8-6　结束代码一览　(8-15 页)。

参 考

- 有关 10 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 8-5　应用层的数值表现形式　■ 10 进制数　(8-14 页)。
- 警告发生时，不向对应的数据地址写入数据。

8 - 4　　数据地址的定义

● 数据地址的RAM • EEPROM区域

数据地址分类如下。

数据地址 16进制数	数据地址 10进制数	名　称	备　注
100 ～ FFF	256 ～ 4095	EEPROM访问数据地址	写入是对RAM区域及EEPROM区域的两者进行访问，但读出只是访问RAM区域的数据 由于是向EEPROM中写入，所以电源重新投入后，值不会改变
1000 ～ 4FFF	4096 ～ 20479	RAM访问数据地址	读出/写入都是访问RAM区域的数据 由于是不向EEPROM中写入，所以电源重新投入后，将回到EEPROM中存储的值
5000 ～ 8FFF	20480 ～ 36863	EEPROM访问数据地址	写入是对RAM区域及EEPROM区域的两者进行访问，但读出只是访问RAM区域的数据 由于是向EEPROM中写入，所以电源重新投入后，值不会改变

[!] 使用上的注意事项

- EEPROM的写入次数有限制。
  所以，对写入频率非常高的参数，建议写入没有写入次数限制的RAM中。
  但在电源投入时，写入RAM区域的数据将被EEPROM区域的数据覆盖。

● 写入数据范围

当写入值超过了由各参数决定的范围时，将不执行写入，返回异常结束代码。

● 写入条件

根据条件不能写入的场合，也返回异常结束代码。

● 未定义地址的读出

读未定义地址的场合，不能保证读出数据，结束代码中不会有异常或警告。

● 未定义地址的写入

请勿写入数据到未定义地址。

8 - 5　　应用层的数值表现形式

应用层的数值中有数据地址、数据的个数、数据的值，根据命令有16进制数及10进制数的使用区别。该使用区别对命令电文、应答电文是共通的。

■ 16进制数

16进制数的规格如下表。
与规格不符的场合，本机将不进行命令电文的处理，返回异常应答。

项　目	规　格	与规格不符的例
对应的命令	RD　WD　RU　WU	RS命令（16进制数不可） WS命令（16进制数不可）
可使用的文字	0（30H）～ 9（39H） A（41H）～ F（46H）	1 2 3 a (不可为 a) - 1 2 3 (不可为 -) □ 1 2 3 (不可为空格)
文字数	4	1 2 3 (3 文字) 0 1 2 3 4 (5 文字)
可表示的数值	8000H ～ 7FFFH（带符号的数据） 0000H ～ FFFFH（无符号的数据）	
正常字符串的例	0 0 0 0 1 2 A B 0 1 2 3 F F F F	

! 使用上的注意事项

- RD、WD、RU、WU命令中的数值表现形式为4个文字。
- 未满4个文字时，请在左侧添加"0"，设定为4个文字。

■ 10进制数

10进制数的规格如下表。
数据地址是在10进制数之后立即附加大写英文字母的W(57H)。
与规格不符的场合，本机将不进行命令电文的处理，返回异常应答。

项　目	规　格	与规格不符的例
对应的命令	RS　WS	RD 命令（10 进制数不可） WD 命令（10 进制数不可）
可使用的文字	0（30H）～ 9（39H） -（2DH）	1 2 3 A (不可为 A) + 1 2 3 (不可为 +) □ 1 2 3 (不可为空格)
区分文字	,（2CH） 数值与数值之间加入用于区分的文字	
文字数	1 ～ 5（正数） 2 ～ 6（负数） 1（数值 0）	0 文字 (区分用文字之间无任何内容) 1 2 3 4 5 6 (6 文字的正数)
可表示的数值	－ 32768 ～＋ 32767（带符号的数据） 0 ～ 65535（无符号数据）	
正数的表示	起始为 1（31H）～ 9（39H）	0 1 (起始不可为 0)
负数的表示	起始为 -（2DH），第 2 文字为 1（31H）～ 9（39H）	- 0 1 (第 2 文字不可为 0)
数值 0 的表示	0	- 0 (不可为 -) 0 0 (不可为 1 个文字以外的其它数)
正常字符串的例	1 3 2 7 6 7 - 1 2 - 3 2 7 6 8	

8 - 6　结束代码一览

可从应答电文的结束代码知道命令电文的应用层处理的结果。
对「正常」以外的结果，分为不做任何处理的「异常」与可能要进行某种处理的「警告」2个级别。

■ 读出命令的结束代码

结束代码	内　容	本机的处理
00(正常)	正常结束	返回读出值
99(异常)	未定义命令	仅返回结束代码(不附加数据)
10(异常)	参数异常 *	仅返回结束代码(不附加数据)
40(异常)	数据数异常	仅返回结束代码(不附加数据)
21(警告)	数据地址异常	对应数据地址的数据返回0值
22(警告)	数据范围异常	对应数据地址的读出值返回16进制数的8000、7FFF、或者10进制数的－ 32768、＋32767
23(警告)	仪表条件不允许	对应数据地址的数据返回0值

* 参数异常是指如下的异常。
- 违反数值表现形式
- 违反命令电文的形式

■ 写入命令的结束代码

结束代码	内容	本机的处理
00(正常)	正常结束	写入全部数据
99(异常)	未定义命令	一个数据也不写入
10(异常)	参数异常 *	一个数据也不写入
40(异常)	数据数异常	一个数据也不写入
21(警告)	数据地址异常	不写入对应数据地址
22(警告)	数据范围异常	不写入对应数据地址
23(警告)	仪表条件不允许	不写入对应数据地址

* 参数异常是指如下的异常。
- 违反数值表现形式
- 违反命令电文的形式
- 帧最后处附加有多余的数据

8 - 7　　送收信时间

■ 命令电文、应答电文时间规格

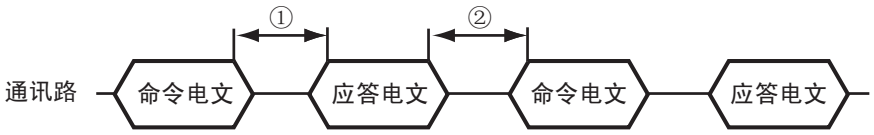
有关主站的命令电文送信及从站的应答电文送信的时间，需要注意以下事项。

● 应答监视时间

从主站发送完成命令电文后到从站开始发送应答电文为止的最长应答时间为2秒。(①的部分)
所以，请把应答监视时间设定为2秒。
应答监视时间到时间后，一般是再次发送命令电文。

● 送信开始时间

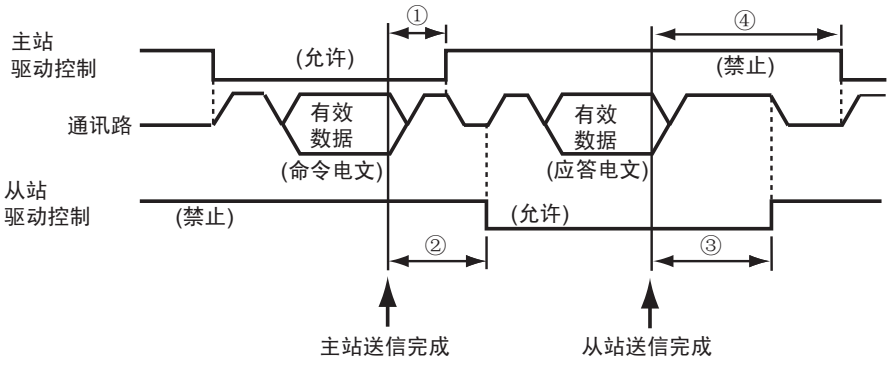
主站收到应答电文后开始到发送下一个命令电文为止(向同一从站发送的场合及向不同从站的场合同样)需要等待10ms以上。(②的部分)



① 主站送信完成－从站送信开始时间 ＝ 2000ms以下
② 从站送信完成－主站送信开始时间 ＝ 10ms以上

■ RS-485驱动控制时间规格

主站用RS-485 3线式直接控制送/收信的场合，请注意如下的时间。



① 主站送信完成 － 驱动禁止时间 ＝ 500μs以下
② 从站收信完成 － 驱动允许时间 ＝ 通讯最小应答时间
③ 从站送信完成 － 驱动禁止时间 ＝ 10ms以下
④ 主站收信完成 － 驱动允许时间 ＝ 10ms以上

第 9 章　MODBUS 通讯功能

9 - 1　　通讯的概要

经由RS-485通讯，使用客户制作的程序，可以与计算机或者PLC等上位机器通讯。
通讯协议可以选择CPL通讯（Controller Peripheral Link: 当社上位通讯协议）本公司上位通讯协议）和MODBUS通讯。本章对MODBUS通讯进行说明。

■ 特　长

本机的通讯功能有以下特长。

- 对作为上位机器的1台主站，可以最多连接31台本机。
- 上位机器的通讯规格是RS-232C的场合，需使用另售的通讯转换器CMC10L。
  CMC10L可进行RS-232C ⇔ RS-485的转换。
- 本机具有的几乎所有的参数都可通讯。
  有关通讯参数的内容，请参阅
  ☞ 第12章　通讯数据一览。

! 使用上的注意事项

- 对MODBUS通讯，由上位机器设定的本机的通讯地址（参数）在通讯电文中，会有把上位机器的地址「－1」后的值进行发送的情况。
  例）上位机器设定「1001」时，送出的通讯电文中的通讯地址（参数）为「1000」。
  本机针对通讯电文中指定的通讯地址（参数）进行送收信处理。
  请在理解上位机器的规格后使用。

■ 设　定

为了进行MODBUS通讯，需进行如下的设定。

项目名	设定内容	初始值
通讯种类	0:CPL 1:MODBUS/ASCII 2:MODBUS/RTU	0
机器地址	0: 不通讯 1 ～ 127	127
传送速度	0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps 4:57600bps 5:115200bps	2
数据形式（数据长）	0:7 位 1:8 位	1
数据形式（校验）	0: 偶数校验 1: 奇数校验 2: 无校验	0
数据形式（停止位）	0:1 位 1:2 位	0
通讯最小应答时间	1 ～ 250ms	3

• 通讯种类设定为MODBUS/RTU形式时，与数据形式(数据长)的设定无关，动作按8位数据固定。

[!] 使用上的注意事项

- 不可经由RS-485通讯进行设定。
- RS-232C/RS-485转换器使用本公司产CMC10L的场合，请把「通讯最小应答时间」设定为3ms以上。
  另外，CMC10L可支持的最大传输速度为38400bps。

■ 通讯步骤

通讯的步骤如下。

① 从上位机器(主站)对1台本机(从站)发送命令电文。

② 从站接收命令电文，根据电文的内容，进行读出或写入处理。

③ 然后从站把与处理内容对应的电文作为应答电文发送。

④ 主站接收应答电文。

[!] 使用上的注意事项

- 同一RS-485通讯路上不可有CPL、MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU的多个协议混合使用。

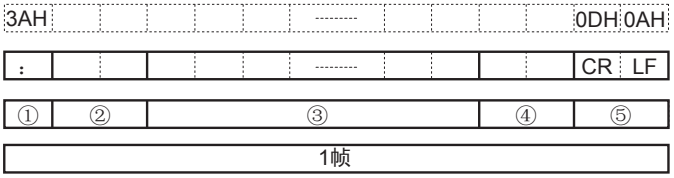
9 - 2　　电文的构成

■ 电文的构成

电文构成如下。

● MODBUS/ASCII

起始代码及结束代码以外的电文全部采用 16 进制数的 ASCII 代码。
MODBUS/ASCII 的电文由如下的①～⑤构成。
③的部分中存储来自主站的送信内容的命令、来自从站的应答内容的应答。
下述的 1 个块为 1 个字符。



① 起始代码（1 字节）
② 机器地址（2 字节）
③ 送信电文、应答电文
④ 校验代码（LRC）（2 字节）
⑤ 结束代码（2 字节）

- 起始代码
  起始代码为冒号 (3AH)。
  本机收到起始代码的场合，则判断为送信电文的起始。所以，收到的信息中只要没有结束代码，则当做是已收到作为电文起始的起始代码。这是考虑到因干扰等使电文发生异常的场合，通过主站侧的下一个电文恢复本机的应答。

- 机器地址
  在收到的电文中，机器地址相同的场合本机才生成应答电文。另外，电文中的机器地址是 16 进制数的 2 个字符。
  但机器地址为 "00"（30H 30H）的场合，即使机器地址一致也无应答。
  本机返回与收信设备相同的机器地址作为应答电文。

- 校验代码（LRC）
  是用于检查电文在通讯途中是否因某种异常 (例如 ：干扰等) 而发生变化的值，是 16 进制数 2 个文字。校验代码的作成方法如下。
  ① 从机器地址的起始到校验代码之前的所有数据进行加法运算。加法运算的值不是发送电文的 ASCII 字符值，而是把 2 个文字的 ASCII 字符转换后得到的 1 个字节的二进制数据，请注意。
  ② 加法运算结果取 2 的补码。
  ③ 把加法运算结果的下位 1 字节位转换成用 16 进制表示的 2 个文字。

● 结束代码（CR/LF）
表示电文的最后。LF 收信结束后，立即变成收信电文处理的许可状态。

参 考

•以下举例说明校验代码(LRC)的计算。
［电文例］

：　：3AH（电文起始）
'0'　：30H（机器地址的第 1 字节）
'A'　：41H（机器地址的第 2 字节）
'0'　：30H（读出命令的第 1 字节）
'3'　：33H（读出命令的第 2 字节）
'0'　：30H（起始数据地址的第 1 字节）
'3'　：33H（起始数据地址的第 2 字节）
'E'　：45H（起始数据地址的第 3 字节）
'9'　：39H（起始数据地址的第 4 字节）
'0'　：30H（读出数的第 1 字节）
'0'　：30H（读出数的第 2 字节）
'0'　：30H（读出数的第 3 字节）
'2'　：32H（读出数的第 4 字节）

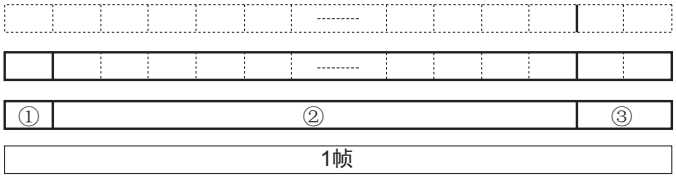
① 把从机器地址的第 1 字节到校验代码之前的所有字节相加。加法计算如下
0AH + 03H + 03H + E9H + 00H + 02H
计算结果为 FBH。

② 加算结果的 FBH 的下位字节为 FBH，保持不变。FBH 的 2 的补码为 05H。

③ 把 05H 转换成 2 个字节的 ASCII 代码
'0'　：30H
'5'　：35H
'0'（30H）及 '5'（35H）的 2 个字节是校验代码。

● MODBUS/RTU

电文全部采用二进制数据。
MODBUS/RTU 的电文由下列①～③构成。
②的部分中存储来自主站的送信内容的命令、来自从站的应答内容的应答。
电文全部采用二进制数据。(下述的 1 个块为 1 字节)



①机器地址(1 字节)
②送信电文、应答电文
③校验代码(2 字节)

- 机器地址
  在收到的电文中，机器地址相同的场合本机才生成应答电文。另外，电文中的机器地址为 1 个字节。但当机器地址为「0」的场合，即使机器地址一致，也无应答。本机返回与收信设备相同的机器地址作为应答电文。

- 校验代码(CRC)
  是用于检查电文在通讯途中是否因某种异常(例如：干扰等)而发生变化的值，2 个字节。

  校验代码(CRC)的生成方法如下所示。
  从电文中的机器地址开始到校验代码之前的所有字节都是计算对象。计算时直接使用电文的二进制数据。校验代码是 16 位数据，可用下述的 C 语言函数 get_crc16() 进行计算。在电文中，下位字节在前、上位字节在后。本顺序与其它 16 位数据的顺序相反。

```
[说 明]　计算16位CRC
[参数 1]　字符串的长度(字节数)
[参数 2]　字符串起始的指针
[函数值]　计算结果

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帧结束判定
电文结束(1帧结束)是当不接收字符的时间超过每种传送速度规定时间的场合，则判定为1帧结束。经过下述的超时时间后，没有接收到下一个字符的场合，判定为1帧结束。
但是，超时时间与下表对应有 ±1ms 的变动。

设定的传送速度(bps)	超时时间 传送速度(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

■ 命令种类

本机对应的命令(送信电文)的种类如下。

命令种类	内　容		适合级别
	ASCII	RTU	
多个数据读出	"03"(2字节)	03H(1字节)	class 0
多个数据写入	"10"(2字节)	10H(1字节)	class 0
1个数据写入	"06"(2字节)	06H(1字节)	class 1　*

* 本机不对应除1个数据写入以外的class1的命令。

■ 例外代码

应答电文异常的场合，功能代码后面附加下述的例外代码。

异常的种类	例外代码		内　容
	ASCII	RTU	
不正确的功能代码	"01"(2字节)	01H(1字节)	本机不对应的功能代码
不正确的数据地址	"02"(2字节)	02H(1字节)	含不可读出或写入的数据地址
不正确的数据	"03"(2字节)	03H(1字节)	上述以外的异常
Busy	"06"(2字节)	06H(1字节)	本机处于不能处理的状态请再次发送

■ 数据数

1帧电文可读出或写入的数据数如下。

命令种类 (功能代码)	数据数			
	ASCII		RTU	
	RAM	EEPROM	RAM	EEPROM
多个数据读出(03)	1～16个	1～16个	1～32个	1～32个
多个数据写入(10)	1～16个	1～16个	1～32个	1～32个
1个数据写入(06)	1个	1个	1个	1个

参 考

- 有关MODBUS通讯的规格，详细请参阅
  ☞「Modicon Modbus Protocol Reference Guide（PI-MBUS-300 Rev. J）」MODICON,Inc.
- ☞「OPEN MODBUS/TCP SPECIFICATION（Release 1.0）」Schneider Electric

9 - 3　命令的说明

■ 多个数据读出命令（03H）

用 16 进制数读出连续数据地址的数据。

● 命令电文

指定起始数据地址及数据数。命令电文的构成如下。

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	

①起始代码

②机器地址

③功能代码

④起始数据地址

⑤数据数

⑥校验代码（LRC）

⑦结束代码

MODBUS/RTU

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

①机器地址

②功能代码

③起始数据地址

④数据数

⑤校验代码（CRC）

● 应答电文

应答电文的构成如下。

MODBUS/ASCII

• 正常时的例

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	

①起始代码

②机器地址

③功能代码

④数据数 ×2

⑤读出数据 1

⑥读出数据 2

⑦校验代码（LRC）

⑧结束代码

•异常时的例

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	

①起始代码
②机器地址
③功能代码（异常时送信电文的功能代码的MSB置为1。本例是对未定义的04产生84应答）
④例外代码 ☞（9-6页）
⑤校验代码(LRC）
⑥结束代码

MODBUS/RTU
•正常时的例

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

①机器地址
②功能代码
③读出数 ×2（字节数）
④读出数据1
⑤读出数据2
⑥校验代码(CRC）

•异常时的例

0AH	84H	01H	F3H	02H
①	②	③	④	

①机器地址
②功能代码（异常时送信电文的功能代码的MSB置为1。本例是对未定义的04产生84应答）
③例外代码 ☞（9-6页）
④校验代码(CRC）

■ 多个数据写入命令（10H）

用 16 进制数写入连续数据地址的数据。

● 命令电文

指定起始地址、数据数及 1 个以上的数据。命令电文的构成如下。

例）从 05DDH 的 2 个连续数据地址中，写入 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	

①起始代码
②机器地址
③功能代码
④写入起始数据地址 1
⑤写入数据数
⑥写入数据数 ×2
⑦写入数据 1
⑧写入数据 2
⑨校验代码（LRC）
⑩结束代码

MODBUS/RTU

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

①机器地址
②功能代码
③写入起始数据地址
④写入数据数
⑤写入数据数 ×2
⑥写入数据 1
⑦写入数据 2
⑧校验代码（CRC）

● 应答电文

应答电文的构成如下。

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	

①起始代码
②机器地址
③功能代码
④写入起始数据地址 1
⑤写入数据数
⑥校验代码（LRC）
⑦结束代码

MODBUS/RTU

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

①机器地址
②功能代码
③写入起始数据地址
④写入数据数
⑤校验代码（CRC）

参 考

- 异常时的应答电文与多个数据读出命令异常时相同。

■ 1个数据写入命令（06H）

用 16 进制数只写入 1 个数据地址的数据。

● 送信电文

指定数据地址的数据。命令电文的构成如下。

例）在 05DDH 的数据地址中写入 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	

①起始代码
②机器地址
③功能代码
④数据地址
⑤写入数据
⑥校验代码（LRC）
⑦结束代码

MODBUS/RTU

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

①机器地址
②功能代码
③数据地址
④写入数据
⑤校验代码（CRC）

● 应答电文

正常时的应答电文与送信电文相同。

参 考

- 异常时的应答电文与多个数据读出命令异常时相同。

9 - 4　数值表现形式

数值中含有数据地址、数据的个数、数据的值，全部采用16进制数。根据通讯种类MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU，使用不同的数值表现形式。这对于命令电文、应答电文两者也是共通的。

■ ASCII的16进制数

ASCII的16进制数的规格如下表。
与规格不符的场合，本机不进行命令电文的处理而返回异常应答。

项　目	规　格	与规格不符的例
可使用的文字	0（30H）～ 9（39H） A（41H）～ F（46H）	1 2 3 a (不可为 a) - 1 2 3 (不可为 -) □ 1 2 3 (不可为空格)
文字数	4或2	1 2 3　　(3 文字) 0 1 2 3 4 (5 文字)
可表示的数值 （4个文字）	8000H ～ 7FFFH（带符号的数据） 0000H ～ FFFFH（无符号数据）	
可表示的数值 （2个文字）	00H ～ FFH（无符号数据）	
正常字符串的例	0 0 0 0 1 2 A B 0 1 2 3 F F F F 0 1 1 0	

■ RTU的16进制数

RTU的16进制数的规格如下表。
与规格不符的场合，本机将不处理命令电文而返回异常应答。

项　目	规　格	与规格不符的例
可使用的文字	00H ～ FFH（全部）	
文字数	2或1	00H 01H 02H (3 个文字)
可表示的数值 （2个文字）	8000H ～ 7FFFH（带符号的数据） 0000H ～ FFFFH（无符号数据）	
可表示的数值 （1个文字）	00H ～ FFH（无符号数据）	
正常字符串的例	00H 00H 12H ABH 01H 23H FFH FFH 10H 04H	

! 使用上的注意事项

- MODBUS通讯中按照从高位到低位的顺序（big-endian ：大端）表示数值。

9 - 5　CPL 通讯功能及共通规格

■ 数据地址的定义

请参阅 ☞ 8-4　数据地址的定义　（8-12 页）。

■ RS-485 驱动控制时间规格

请参阅 ☞ 8-7　送收信时间　（8-16 页）。

第 10 章 CPL/TCP 通讯功能

10 - 1　　通讯的概要

本机可采用基于以太通讯TCP/IP标准的CPL/TCP协议与上位机器通讯。
ROM版本3.00[1_0_3]之后可利用本功能。

■ 特　长

本机的通讯功能有以下特长。

- 在已连接的本机的右侧(仅通讯BOX在左侧)或左侧上安装以太通讯接口的通讯适配器(1个端口)或通讯BOX(4个端口)，连接以太电缆后，可访问连接块内的所有模块。
- 指定本机的IP地址，经由以太路由，上位机器可与本机进行通讯。
- 本机具有的几乎所有的参数都可通讯。
  通讯参数的内容请参阅
  ☞ 第12章　通讯数据一览。

! 使用上的注意事项

- 本机对通讯电文中指定的通讯地址(参数)进行送收信处理。
  请在理解上位机器的规格后再使用。

■ 设　定

本机要进行CPL/TCP通讯时，必须进行如下的设定。

项　目	初始值
IP地址	192.168.255.254
子网掩码	255.255.255.0
默认网关	无

- 子网掩码、默认网关通过选择SLP-NX(另售品)的实际模块构成画面的「全体」，可对各链路分别进行设定。
- CPL/TCP的使用端口编号为1252，但可根据需要变更。

■ 通讯步骤

CPL/TCP使用TCP/IP Socket接口进行通讯。
TCP/IP Socket接口的使用方法因上位机器而异，在此对一般的计算机的使用方法进行说明。

① 从上位机器(主站)对1台本机(从站)确立TCP/IP Socket连接。

② 从主站对从站发送命令电文。

③ 从站接收命令电文，根据电文的内容执行读出或写入处理。

④ 然后，从站把根据处理内容的电文作为应答电文发送。

⑤ 主站接收应答电文。

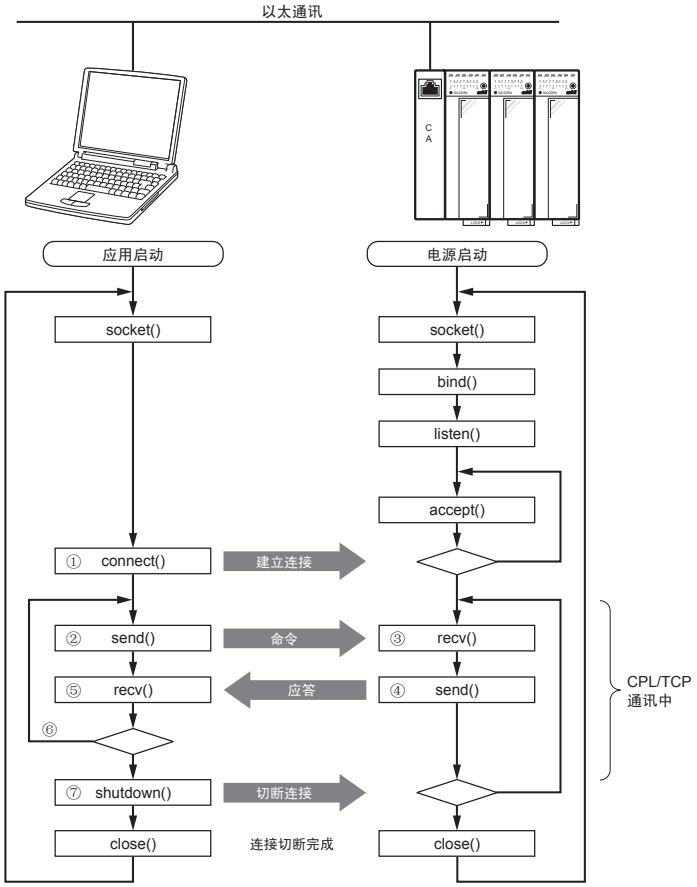
⑥ CPL/TCP通讯继续的场合，回到②。

⑦ 结束CPL/TCP通讯的场合，主站对从站执行TCP/IP Socket连接的切断要求处理。

[!] 使用上的注意事项

- 本机用作CPL/TCP，其TCP的连接最多可对应2个(RS-485通讯使用时为1个)。
  详细内容请参阅
  ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书 「网络设计篇」 CP-SP-1313C 第4章　网络功能设计。

■ 一般的TCP/IP Socket的通讯步骤



10 - 2　　电文的构成

■ 电文的构成

电文构成如下。
电文大致分为数据链层、应用层。

- 数据链层
  具有通讯时必要的基本信息的层。包含通讯电文的目的地、电文校验信。
- 应用层
  读写数据的层。内容根据目的而不同。

电文由下图的①～⑧构成。
应用层中存储了来自主站的送信内容的命令、来自从站的应答内容的应答。



① STX(电文的开头)
② 机器地址
③ 子地址
④ 设备区分代码
⑤ 命令电文 = 命令　应答电文 = 响应
⑥ ETX(命令/响应的结束)
⑦ 校验和
⑧ 定界符(电文的最后)

■ 数据链层

● 数据链层的概要

数据链层是固定长度，规定了各数据的位置、文字数。但是ETX以后的数据链层的数据位置根据应用层的文字数移位。

● 应答开始条件

- 只有在本机命令电文的数据链层的电文构成全部正确的场合，才发送应答电文。其中的任意一个不正确的场合，不会发送应答电文而处于STX收信等待状态。

● 数据链层的数据定义一览

数据链层的数据定义一览如下。

数据名	字符代码	文字数	数据的含义
STX	02H	1	电文的开头
机器地址	用16进制数0 ～ 7FH字符代码表示	2	通讯对象机器的区别
子地址	"00"（30H, 30H）	2	无功能
设备区分代码	"X"（58H）或"x"（78H）	1	仪表的类别
ETX	03H	1	应用层 的结束位置
校验和	用2位16进 制 数00H ～ FFH字符代码表示	2	电文的校验和
定界符	CR（0DH）、LF（0AH）	2	电文的最后

● 数据的说明

● STX（02H）

当本机收到STX的场合，判断为送信电文的开头。所以，收到的信息中只要没有定界符，则当做是已收到作为电文开头的STX。这是考虑到因干扰等使电文发生异常的场合，通过主站侧的下一个电文恢复本机的应答。

● 机器地址

可使用2位的16进制数字符"00"（30H 30H）～"FF"（46H 46H）。作为应答电文，本机返回与收到信息相同的机器地址。

● 子地址

可使用2位的16进制数字符"00"（30H 30H）～"FF"（46H 46H）。作为应答电文，本机返回与收到信息相同的子地址。

● 设备区分代码

可使用 "X"(58H)或"x"(78H)。这是对每种机器系列作出的规定，不能选择其它文字。本机返回与收到信息相同的设备区分代码。可把 "X"(58H)用作初始值，再次发送电文时使用"x"(78H)等区分利用电文。

● ETX（03H）

ETX表示应用层的结束。

● 校验和

检查电文在通讯途中是否因某种异常(例如：干扰)发生变化的值。2位16进制数文字。

• 校验和的生成方法

① 从电文的STX到ETX的字符代码以1个字节为单位进行加法运算
② 对加法运算结果的下位1字节以2的补码计算
③ 转换成2个字节的ASCII代码
以下举例说明。

[电文例]

STX	：02H
'0'	：30H（机器地址的第1字节）
'1'	：31H（机器地址的第2字节）
'0'	：30H（子地址的第1字节）
'0'	：30H（子地址的第2字节）
'X'	：58H（设备区分代码）
'R'	：52H（命令的第1字节）
'D'	：44H（命令的第2字节）
（省略）	
ETX	：03H

① 从电文的STX到ETX的字符代码逐个字节进行加法运算。如下所示逐个字节进行加法运算
02H ＋ 30H ＋ 31H ＋ 30H ＋ 30H ＋ 58H ＋ 52H ＋ 44H ＋ ••• ＋ 03H，
计算结果为376H。

② 加算结果376H的下位1字节是76H，76H取2的补码为8AH。

③ 把8AH转换成2字节的ASCII代码
'8' ：38H
'A' ：41H
'8' (38H)与 'A'(41H)，2字节是校验和。

● 定界符（CR/LF）
表示电文的最后。LF接收结束后，立刻变为允许接收电文处理状态。

■ 应用层

应用层的构成如下。

项　目	内　容
命令	"RS"（10进制数形式的连续地址数据读出）
	"WS"（10进制数形式的连续地址数据写入）
	"RD"（16进制数形式的连续地址数据读出）
	"WD"（16进制数形式的连续地址数据写入）
	"RU"（16进制数形式的随机地址数据读出）
	"WU"（16进制数形式的随机地址数据写入）
数据区分	RS、WS命令 : " , "（逗号） 其它的命令 : 无
字地址	RS、WS命令 : "501W"等10进制数表示的数值及"W" 其它命令 : "01F5"等16进制数表示的数值
读出数	RS、WS命令 : "1"等10进制数表示的数值 其它命令 : "0001"等16进制数表示的数值
写入数值	RS、WS命令 : "100"等10进制数表示的数值 其它命令 : "0064"等16进制数表示的数值

1次的命令电文及应答电文可访问的数据数如下。

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

[!] 使用上的注意事项

- RD、WD、RU、WU命令中的数值表现形式为4个文字。
- 未满4个文字时，请在左侧添加"0"，设定为4个文字。

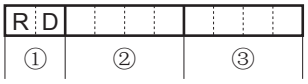
10 - 3　　命令的说明

■ 固定长连续数据读出命令(RD 命令)

用 16 进制数读出连续数据地址的数据。

● 命令电文

指定起始数据地址及数据数。命令电文的应用层的构成如下。

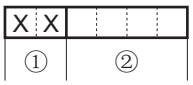


① 命令
② 起始数据地址
③ 数据数

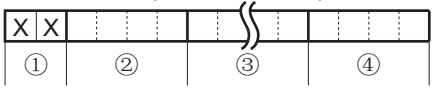
● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时(1个数据读出)



- 正常时・警告时(多个数据读出)



- 异常时



① 结束代码
② 数据(第1个)
③ 数据(第2个～)
④ 数据(最后)

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 10-6　结束代码一览　(10-15 页)。

参 考

- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 10-5　应用层的数值表现形式的　■ 16 进制数　（10-13 页）。
- 警告发生时，对应的数据地址的值变为 0 并被读出。

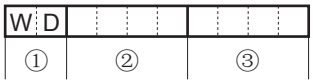
■ 固定长连续数据写入命令(WD 命令)

用 16 进制数写入连续的数据地址的数据中。

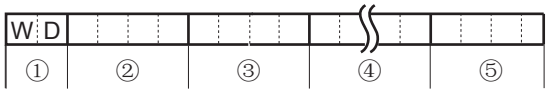
● 命令电文

指定起始数据地址及 1 个以上的数据。命令电文的应用层的构成如下。

- 1个数据写入



- 多个数据写入



① 命令
② 起始数据地址
③ 数据(第1个)
④ 数据(第2个～)
⑤ 数据(最后)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时



- 异常时



① 结束代码

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 10-6　结束代码一览　(10-15 页)。

参 考

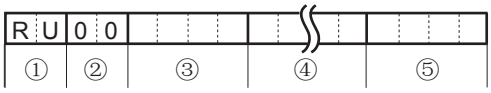
- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 10-5　应用层的数值表现形式的　■ 16 进制数　（10-13 页）。
- 警告发生时，不进行对应数据地址的写入。

■ 固定长随机读出命令(RU 命令)

用 16 进制数读出随机(不连续)的数据地址中的数据。

● 命令电文

指定 1 个以上的数据地址。命令电文的应用层的构成如下。

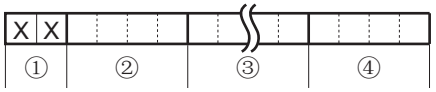


① 命令
② 子命令，固定为00
③ 数据地址(第1个)
④ 数据地址(第2个～)
⑤ 数据地址(最后)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时



- 异常时



① 结束代码
② 数据(第1个)
③ 数据(第2个～)
④ 数据(最后)

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 10-6　结束代码一览　(10-15 页)。

参 考

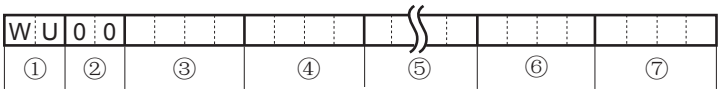
- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 10-5　应用层的数值表现形式的　■ 16 进制数　(10-13 页)。
- 警告发生时，对应的数据地址的值为 0 并被读出。

■ 固定长随机写入命令(WU 命令)

用 16 进制数写入随机 (不连续) 的数据地址中的数据。

● 命令电文

把数据地址及数据组化，指定 1 组以上。命令电文的应用层的构成如下。



① 命令
② 子命令，固定为00
③ 数据地址 (第1组)
④ 写入数据 (第1组)
⑤ 数据地址、写入数据 (第2组～)
⑥ 数据地址 (最后的组)
⑦ 写入数据 (最后的组)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时



- 异常时



① 结束代码

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 10-6　结束代码一览　(10-15 页)。

参 考

- 有关 16 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 10-5　应用层的数值表现形式的　■ 16 进制数　（10-13 页）。
- 警告发生时，不向对应的数据地址写入数据。

■ 连续数据读出命令(RS 命令)

用 10 进制数读出连续数据地址的数据。

● 命令电文

指定起始数据地址及数据数。命令电文的应用层的构成如下。

R	S	,	4	0	9	6	W	,	1
①		②	③					②	④

① 命令
② 数据区分
③ 起始数据地址 (需要"W")
④ 数据数

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时(1个数据读出)

X	X	,	
①		②	③

- 正常时・警告时(多个数据读出)

X	X	,		,		,	
①		②	③	②	④	②	⑤

- 异常时

X	X
①	

① 结束代码
② 数据区分
③ 数据(第1个)
④ 数据(第2个～)
⑤ 数据(最后)

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 10-6　结束代码一览　(10-15 页)。

参 考

- 有关 10 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 10-5　应用层的数值表现形式的　■ 10 进制数　（10-14 页）。
- 警告发生时，对应的数据地址的值变为 0 并被读出。

■ 连续数据写入命令(WS 命令)

用 10 进制数写入连续数据地址的数据中。

● 命令电文

指定起始地址及 1 个以上的数据。命令电文的应用层的构成如下。

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)

● 应答电文

应答电文的应用层的构成如下。

- 正常时・警告时

X	X
①	

- 异常时

X	X
①	

① 结束代码

XX 中为结束代码。
有关代码的内容，请参阅
☞ 10-6　结束代码一览　(10-15 页)。

参 考

- 有关 10 进制数的数值表现形式，请参阅
  ☞ 10-5　应用层的数值表现形式的　■ 10 进制数　（10-14 页）。
- 警告发生时，不向对应的数据地址写入数据。

10 - 4　　数据地址的定义

● 数据地址的RAM • EEPROM区域

数据地址分类如下。

数据地址 16进制数	数据地址 10进制数	名　称	备　注
100 ～ FFF	256 ～ 4095	EEPROM访问数据地址	写入是对RAM区域及EEPROM区域的两者进行访问，但读出只是访问RAM区域的数据 由于是向EEPROM中写入，所以电源重新投入后，值不会改变
1000 ～ 4FFF	4096 ～ 20479	RAM访问数据地址	读出/写入都是访问RAM区域的数据 由于是不向EEPROM中写入，所以电源重新投入后，将回到EEPROM中存储的值
5000 ～ 8FFF	20480 ～ 36863	EEPROM访问数据地址	写入是对RAM区域及EEPROM区域的两者进行访问，但读出只是访问RAM区域的数据 由于是向EEPROM中写入，所以电源重新投入后，值不会改变

[!] 使用上的注意事项

- EEPROM的写入次数有限制。
  所以，对写入频率非常高的参数，建议写入没有写入次数限制的RAM中。
  但在电源投入时，写入RAM区域的数据将被EEPROM区域的数据覆盖。

● 写入数据范围

当写入值超过了由各参数决定的范围时，将不执行写入，返回异常结束代码。

● 写入条件

根据条件不能写入的场合，也返回异常结束代码。

● 未定义地址的读出

读未定义地址的场合，不能保证读出数据，结束代码中不会有异常或警告。

● 未定义地址的写入

请勿写入数据到未定义地址。

10 - 5　　应用层的数值表现形式

应用层的数值中有数据地址、数据的个数、数据的值，根据命令有16进制数及10进制数的使用区别。该使用区别对命令电文、应答电文是共通的。

■ 16进制数

16进制数的规格如下表。
与规格不符的场合，本机将不进行命令电文的处理，返回异常应答。

项　目	规　格	与规格不符的例
对应的命令	RD　WD　RU　WU	RS命令（16进制数不可） WS命令（16进制数不可）
可使用的文字	0（30H）～ 9（39H） A（41H）～ F（46H）	1 2 3 a (不可为 a) - 1 2 3 (不可为 -) □ 1 2 3 (不可为空格)
文字数	4	1 2 3 (3 文字) 0 1 2 3 4 (5 文字)
可表示的数值	8000H ～ 7FFFH（带符号的数据） 0000H ～ FFFFH（无符号的数据）	
正常字符串的例	0 0 0 0 1 2 A B 0 1 2 3 F F F F	

! 使用上的注意事项

- RD、WD、RU、WU命令中的数值表现形式为4个文字。
- 未满4个文字时，请在左侧添加"0"，设定为4个文字。

■ 10进制数

10进制数的规格如下表。
数据地址是在10进制数之后立即附加大写英文字母的W(57H)。
与规格不符的场合，本机将不进行命令电文的处理，返回异常应答。

项　目	规　格	与规格不符的例
对应的命令	RS　WS	RD 命令(10进制数不可) WD 命令(10进制数不可)
可使用的文字	0(30H) ～ 9(39H) -(2DH)	1 2 3 A (不可为 A) + 1 2 3 (不可为 +) □ 1 2 3 (不可为空格)
区分文字	,(2CH) 数值与数值之间加入用于区分的文字	
文字数	1 ～ 5 (正数) 2 ～ 6 (负数) 1 (数值0)	0 文字 (区分用文字之间无任何内容) 1 2 3 4 5 6 (6 文字的正数)
可表示的数值	－ 32768 ～＋ 32767 (带符号的数据) 0 ～ 65535 (无符号数据)	
正数的表示	起始为1(31H) ～ 9(39H)	0 1 (起始不可为 0)
负数的表示	起始为-(2DH)，第2文字为 1(31H) ～ 9(39H)	- 0 1 (第 2 文字不可为 0)
数值0的表示	0	- 0 (不可为 -) 0 0 (不可为 1 个文字以外的其它数)
正常字符串的例	1 3 2 7 6 7 - 1 2 - 3 2 7 6 8	

10 - 6　结束代码一览

可从应答电文的结束代码知道命令电文的应用层处理的结果。
对「正常」以外的结果，分为不做任何处理的「异常」与可能要进行某种处理的「警告」2个级别。

■ 读出命令的结束代码

结束代码	内　容	本机的处理
00(正常)	正常结束	返回读出值
99(异常)	未定义命令	仅返回结束代码(不附加数据)
10(异常)	参数异常 *	仅返回结束代码(不附加数据)
40(异常)	数据数异常	仅返回结束代码(不附加数据)
21(警告)	数据地址异常	对应数据地址的数据返回0值
22(警告)	数据范围异常	对应数据地址的读出值返回16进制数的8000、7FFF、或者10进制数的－32768、＋32767
23(警告)	仪表条件不允许	对应数据地址的数据返回0值

* 参数异常是指如下的异常。
- 违反数值表现形式
- 违反命令电文的形式

■ 写入命令的结束代码

结束代码	内容	本机的处理
00(正常)	正常结束	写入全部数据
99(异常)	未定义命令	一个数据也不写入
10(异常)	参数异常 *	一个数据也不写入
40(异常)	数据数异常	一个数据也不写入
21(警告)	数据地址异常	不写入对应数据地址
22(警告)	数据范围异常	不写入对应数据地址
23(警告)	仪表条件不允许	不写入对应数据地址

* 参数异常是指如下的异常。
- 违反数值表现形式
- 违反命令电文的形式
- 帧最后处附加有多余的数据

第 11 章 MODBUS/TCP 通讯功能

11 - 1 通讯的概要

本机可采用基于以太通讯TCP/IP标准的MODBUS/TCP协议与上位机器进行通讯。

■ 特 长

本机的通讯功能的特长如下。

- 在已连接的本机的右侧(仅通讯BOX在左侧)或左侧上安装以太通讯接口的通讯适配器(1个端口)或通讯BOX(4个端口)，连接以太电缆后，可访问连接块内的所有模块。
- 指定本机的IP地址，经由以太路由，上位机器可与本机进行通讯。
- 本机具有的几乎所有的参数都可通讯。
  通讯参数的内容请参阅
  ☞ 第12章 通讯数据一览。

! 使用上的注意事项

- MODBUS通讯时，在通讯电文中由上位机器设定的本机的通讯地址(参数)，会出现把上位机器设定的地址「－1」后的值进行发送的情况。
  例）上位机器设定「1001」时，送出的通讯电文中的通讯地址(参数)为「1000」。
  本机对通讯电文中指定的通讯地址(参数)进行送收信处理。
  请在理解上位机器的规格后再使用。

■ 设 定

本机要进行MODBUS/TCP通讯时，必须进行如下设定。

项 目	初始值
IP地址	192.168.255.254
子网掩码	255.255.255.0
默认网关	无

- 子网掩码、默认网关通过选择SLP-NX(另售品)的实际模块构成画面的「全体」，可对各链路分别进行设定。
- MODBUS/TCP的使用端口编号为502，但可根据需要变更。

■ 通讯步骤

MODBUS/TCP使用TCP/IP Socket接口进行通讯。
TCP/IP Socket接口的使用方法因上位机器而异，在此对一般的计算机的使用方法进行说明。

① 从上位机器(主站)对1台本机(从站)确立TCP/IP Socket连接。

② 从主站对从站发送命令电文。

③ 从站接收命令电文，根据电文的内容执行读出或写入处理。

④ 然后，从站把根据处理内容的电文作为应答电文发送。

⑤ 主站接收应答电文。

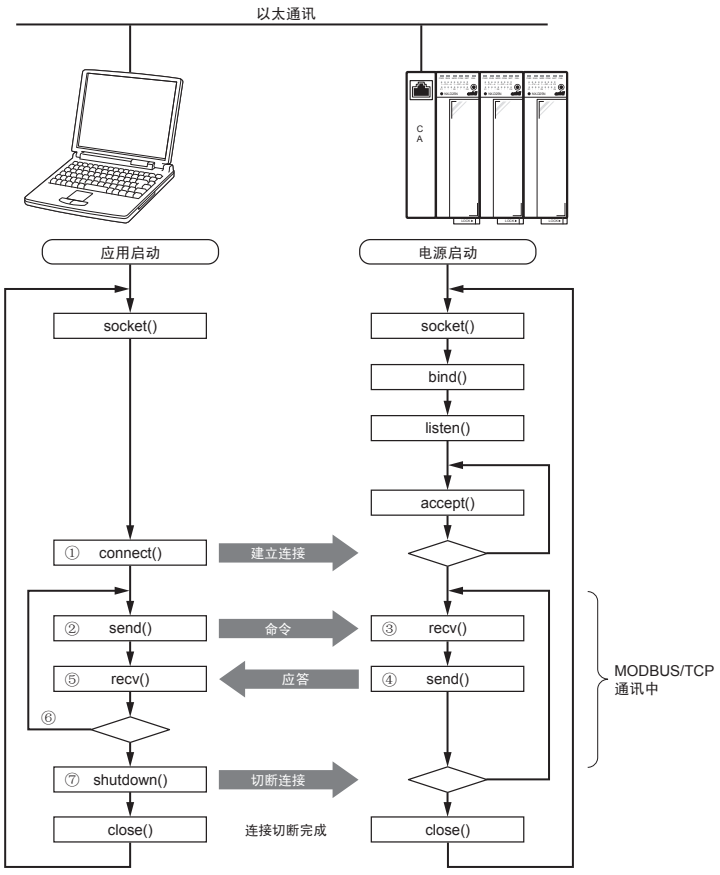
⑥ MODBUS/TCP通讯继续的场合，回到②。

⑦ 结束MODBUS/TCP通讯的场合，主站对从站执行TCP/IP Socket连接的切断要求处理。

! 使用上的注意事项

- 本机用作MODBUS/TCP，其TCP的连接最多可对应2个(RS-485通讯使用时为1个)。
  详细内容请参阅
  ☞ 计装网络模块 NX　使用说明书 「网络设计篇」 CP-SP-1313C 第4章　网络功能设计。

■ 一般的TCP/IP Socket的通讯步骤

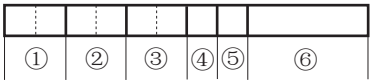


11 - 2　电文的构成

■ 电文的构成

利用 TCP/IP 帧。MODBUS/TCP 的电文在 TCP 数据部表示。

● MODBUS/TCP



①Transaction Identifier（2 字节）	无特殊定义
②Protocol Identifier（2 字节）	MODBUS 协议的场合为 0000H
③Length（2 字节）	表示④～⑥的字节数
④Unit Identifier（1 字节）	请指定 FFH 或 00H
⑤Function（1 字节）	请指定功能代码
⑥Data（n 字节）	依存于功能代码的数据列

● 详细数据

- Transaction Identifier
  请求～应答成对，具有相同的值。
  为了识别对请求作出的应答，通讯主站可使用 Transaction Identifier。
- Protocol Identifier
  Modbus 协议的场合指定 0000H。
- Length
  Unit Identifier 的 Data 的数据长用字节数表示。
- Unit Identifier
  指定 FFH 或 00H。
- Function
  指定功能代码。
- Data
  通讯数据。

● 帧的检测方法

TCP 帧作为一个 MODBUS/TCP 帧。

● 使用端口

MODBUS/TCP 使用的 TCP 端口编号为 502。(可变更)

● 功能代码

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

■ 例外代码

应答电文异常的场合，功能代码之后附加下述的例外代码。

异常种类	例外代码	内　容
不正确的功能代码	"01"（2 字节）	本机不对应的功能代码
不正确的数据地址	"02"（2 字节）	含有不可读出及写入的数据地址
不正确的数据	"03"（2 字节）	上述以外的异常
Busy	"06"（2 字节）	本机处于不能处理的状态。请再次再送

■ 数据数

1 帧电文可读出或写入的数据数如下。

命令种类（功能代码）	数据数	
	RAM	EEPROM
多个数据读出（03H）	1 ～ 64 个	1 ～ 64 个
多个数据写入（10H）	1 ～ 32 个	1 ～ 32 个
1 个数据写入（06H）	1 个	1 个

参 考

- 有关 MODBUS 通讯的规格，详细内容请参阅
  ☞「Modicon Modbus Protocol Reference Guide（PI-MBUS-300 Rev.J）」MODICON,Inc.
  ☞「OPEN MODBUS/TCP SPECIFICATION（Release 1.0）」Schneider Electric

11 - 3　命令的说明

■ 应用部

以后的数据

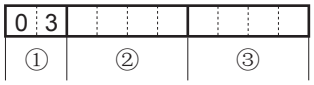


用1个字节、16进制表示(左侧是上半字节)。

■ 多个数据读出命令（03H）

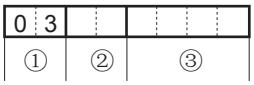
● 1个数据的场合

- 请求



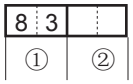
① 功能代码(Read Holding Registers)
② 起始数据地址
③ 数据数(=1)

- 应答正常时



① 功能代码(Read Holding Registers)
② 字节数(=2)
③ 读出数据

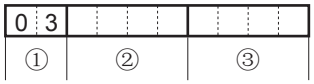
- 应答异常时



① 错误代码(Read Holding Registers)
② 例外代码(=01H/02H/03H/06H)

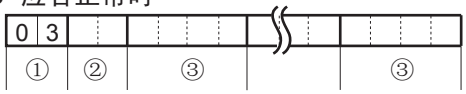
● 多个数据的场合

- 请求



① 功能代码(Read Holding Registers)
② 起始数据地址
③ 数据数

- 应答正常时



① 功能代码(Read Holding Registers)
② 字节数
③ 读出数据(读出数据数量的数据连续)

- 应答异常时

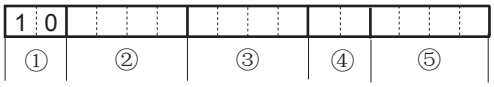


① 错误代码(Read Holding Registers)
② 例外代码(=01/02/03/06)

■ 多个数据写入命令（10H）

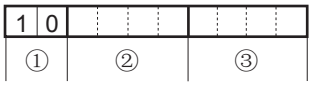
● 1个数据的场合

● 请求



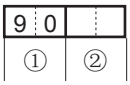
① 功能代码(Write Multiple Registers)
② 起始数据地址
③ 数据数(=1)
④ 字节数(=数据数×2)
⑤ 写入数据

● 应答正常时



① 功能代码(Write Multiple Registers)
② 起始数据地址
③ 数据数(=1)

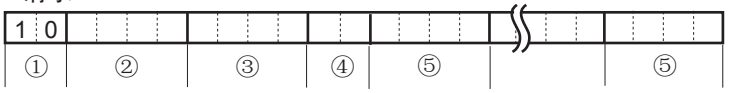
● 应答应答时



① 错误代码(Write Multiple Registers)
② 例外代码(=01H/02H/03H/06H)

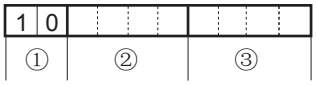
● 多个数据的场合

● 请求



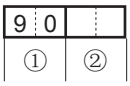
① 功能代码(Write Multiple Registers)
② 起始数据地址
③ 数据数
④ 字节数(=数据数×2)
⑤ 写入数据

● 应答正常时



① 功能代码(Write Multiple Registers)
② 起始数据地址
③ 数据数

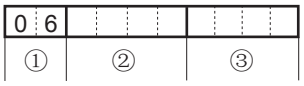
● 应答异常时



① 错误代码(Write Multiple Registers)
② 例外代码(=01H/02H/03H/06H)

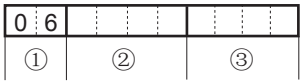
■ 1个数据写入命令（06H）

● 请求



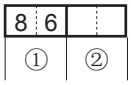
① 功能代码(Write Single Register)
② 写入地址
③ 写入数据

● 应答正常时



① 功能代码(Write Single Register)
② 写入地址
③ 写入数据(回应)

● 应答异常时



① 错误代码(Write Single Register)
② 例外代码(=01H/02H/03H/06H)

第 12 章 通讯数据一览

一览表的解说 …… 12-2

监视关联/通讯配置 …… 12-3
监视关联/回路模式 …… 12-5
监视关联/监视 …… 12-6
监视关联/监视 延迟剩余时间…… 12-8
监视关联/监视 内部运算结果…… 12-9
标准位/标准位 ……12-10
标准数值/标准数值 ……12-14
监视关联/用户定义位 ……12-16
监视关联/用户定义数值 ……12-17
通讯/以太通讯 ……12-18
通讯/RS-485通讯 ……12-19
基本/设置 ……12-20
基本/回路（输入分配） ……12-21
基本/回路控制 ……12-22
基本/回路输出 ……12-25
基本/位置比例调整 ……12-26
基本/回路输出（串级） ……12-27
基本/IDLE时/管理模块通讯异常时动作……12-28
基本/位置比例 ……12-29
输入输出/PV输入 ……12-30
输入输出/连续输出 ……12-31
输入输出/OUT/DO输出……12-32
输入输出/齐纳安全栅调整 ……12-33
输入输出/CT输入 ……12-34
SP/SP组选择 ……12-35
SP/LSP ……12-36
SP/RSP ……12-37
SP/SP组态 ……12-38
事件/事件设定 ……12-39
事件/事件组态 ……12-40
PID/PID ……12-44
功能/折线表 ……12-48
功能/内部接点输入 ……12-56
功能/逻辑运算 ……12-58
功能/省能源时间比例 ……12-62
功能/操作量分支输出 ……12-63
功能/收信监视 ……12-64
其它/UFLED设定……12-67
其它/仪表信息 ……12-68
其它/PV位号名 ……12-69
其它/OUT位号名 ……12-70
其它/可选项位号名 ……12-71
其它/回路代表位号名 ……12-72

位图分配 ……12-73

一览表的解说

RAM · EEPROM 的读 · 写

无标记　：可能
×　：不可能

! 使用上的注意事项

- EEPROM 地址的读出与 RAM 地址的读出相同，是读出 RAM 上的数据。
- 即使是无标记，根据条件，也有不能读出的情况。

小数点信息

－　：无小数点
1 ～ 3　：固定小数点以后的位数 (通讯的数据是原始值的 10 倍、100 倍、1000 倍)
PID_PV　：根据回路控制（基本设定）库「回路 PV/SP 小数点位置」的回路 1 ～ 4 设定。详细内容请参阅 ☞ 附 -4　小数点信息 PID_PV （附 -19 页）
PV　：根据 PV 输入库「小数点位置」的 PV1 ～ 4 设定
RAMP　：根据 SP 组态库「SP 斜坡单位」的回路 1 ～ 4 设定
OUT　：根据连续输出库「输出小数点位置」的输出 1 ～ 4 设定
EV　：根据事件组态库「小数点位置」的事件编号 1 ～ 24 设定
PID　：根据回路控制（扩展设定）库「积分时间·微分时间小数点位置」的回路 1 ～ 4 设定
TBL　：根据折线表库「折点小数点位置」的折线 1 ～ 8 设定

MODBUS 通讯

! 使用上的注意事项

- 对 MODBUS 通讯，由上位机器设定的本机的通讯地址 (参数) 在通讯电文中，会有把上位机器的地址「－ 1」后的值进行发送的情况。
  例) 上位机器设定「1001」时，送出的通讯电文中的通讯地址 (参数) 为「1000」。

  本机对通讯电文中指定的通讯地址 (参数) 进行送收信处理。
  请在理解上位机器的规格后再使用。

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	RUN/READY	14352	3810	30736	7810		×		×	—	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	AUTO/MANUAL	14353	3811	30737	7811		×		×	—	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	AT中止/AT执行	14354	3812	30738	7812		×		×	—	*1
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	LSP/RSP	14355	3813	30739	7813		×		×	—	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	PV(回路)	14356	3814	30740	7814		×		×	PID_PV	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	SP	14357	3815	30741	7815		×		×	PID_PV	*2
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	MV	14358	3816	30742	7816		×		×	1	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	RUN/READY	14360	3818	30744	7818		×		×	—	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	AUTO/MANUAL	14361	3819	30745	7819		×		×	—	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	AT中止/AT执行	14362	381A	30746	781A		×		×	—	*1
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	LSP/RSP	14363	381B	30747	781B		×		×	—	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	PV(回路)	14364	381C	30748	781C		×		×	PID_PV	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	SP	14365	381D	30749	781D		×		×	PID_PV	*2
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	MV	14366	381E	30750	781E		×		×	1	
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	RUN/READY	14368	3820	30752	7820		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	AUTO/MANUAL	14369	3821	30753	7821		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	AT中止/AT执行	14370	3822	30754	7822		×		×	—	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	LSP/RSP	14371	3823	30755	7823		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	PV(回路)	14372	3824	30756	7824		×		×	PID_PV	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	SP	14373	3825	30757	7825		×		×	PID_PV	不对应NX-D35*2
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	MV	14374	3826	30758	7826		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	RUN/READY	14376	3828	30760	7828		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	AUTO/MANUAL	14377	3829	30761	7829		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	AT中止/AT执行	14378	382A	30762	782A		×		×	—	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	LSP/RSP	14379	382B	30763	782B		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	PV(回路)	14380	382C	30764	782C		×		×	PID_PV	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	SP	14381	382D	30765	782D		×		×	PID_PV	不对应NX-D35*2
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	MV	14382	382E	30766	782E		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	1	SP组选择	14592	3900	30976	7900					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	1	LSP	14593	3901	30977	7901					PID_PV	
监视关联	通讯配置(運転操作)	1	手动MV	14594	3902	30978	7902					1	*3
监视关联	通讯配置(運転操作)	1	RUN/READY	14595	3903	30979	7903					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	1	AUTO/MANUAL	14596	3904	30980	7904					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	1	AT中止/AT执行	14597	3905	30981	7905					—	*1
监视关联	通讯配置(運転操作)	1	LSP/RSP	14598	3906	30982	7906					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	2	SP组选择	14600	3908	30984	7908					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	2	LSP	14601	3909	30985	7909					PID_PV	
监视关联	通讯配置(運転操作)	2	手动MV	14602	390A	30986	790A					1	*3
监视关联	通讯配置(運転操作)	2	RUN/READY	14603	390B	30987	790B					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	2	AUTO/MANUAL	14604	390C	30988	790C					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	2	AT中止/AT执行	14605	390D	30989	790D					—	*1
监视关联	通讯配置(運転操作)	2	LSP/RSP	14606	390E	30990	790E					—	
监视关联	通讯配置(運転操作)	3	SP组选择	14608	3910	30992	7910					—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	3	LSP	14609	3911	30993	7911					PID_PV	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	3	手动MV	14610	3912	30994	7912					1	不对应NX-D35*3
监视关联	通讯配置(運転操作)	3	RUN/READY	14611	3913	30995	7913					—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	3	AUTO/MANUAL	14612	3914	30996	7914					—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	3	AT中止/AT执行	14613	3915	30997	7915					—	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置(運転操作)	3	LSP/RSP	14614	3916	30998	7916					—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	4	SP组选择	14616	3918	31000	7918					—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	4	LSP	14617	3919	31001	7919					PID_PV	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	4	手动MV	14618	391A	31002	791A					1	不对应NX-D35*3
监视关联	通讯配置(運転操作)	4	RUN/READY	14619	391B	31003	791B					—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	4	AUTO/MANUAL	14620	391C	31004	791C					—	不对应NX-D35
监视关联	通讯配置(運転操作)	4	AT中止/AT执行	14621	391D	31005	791D					—	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置(運転操作)	4	LSP/RSP	14622	391E	31006	791E					—	不对应NX-D35

*1 通讯配置的项目名「AT中止/AT执行」与「AT停止/AT启动」的含义相同。

*2 读出各回路使用的SP值，读出斜坡动作中、RSP时变化中的值，在MANUAL中或READY中等斜坡停止的场合，读出LSP值。

*3 AUTO时禁止写入，读出当前的操作量。
MANUAL时写入的值反映到MV上。

监视关联 / 通讯配置

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	当前比例带	14848	3A00	31232	7A00					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	当前积分时间	14849	3A01	31233	7A01					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	当前微分时间	14850	3A02	31234	7A02					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	当前手动复位	14851	3A03	31235	7A03					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	当前操作量下限	14852	3A04	31236	7A04					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	当前操作量上限	14853	3A05	31237	7A05					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	冷却侧 当前比例带	14854	3A06	31238	7A06					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	冷却侧 当前积分时间	14855	3A07	31239	7A07					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	冷却侧 当前微分时间	14856	3A08	31240	7A08					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	冷却侧 当前操作量下限	14858	3A0A	31242	7A0A					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	1	冷却侧 当前操作量上限	14859	3A0B	31243	7A0B					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	当前比例带	14860	3A0C	31244	7A0C					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	当前积分时间	14861	3A0D	31245	7A0D					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	当前微分时间	14862	3A0E	31246	7A0E					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	当前手动复位	14863	3A0F	31247	7A0F					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	当前操作量下限	14864	3A10	31248	7A10					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	当前操作量上限	14865	3A11	31249	7A11					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	冷却侧 当前比例带	14866	3A12	31250	7A12					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	冷却侧 当前积分时间	14867	3A13	31251	7A13					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	冷却侧 当前微分时间	14868	3A14	31252	7A14					PID	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	冷却侧 当前操作量下限	14870	3A16	31254	7A16					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	2	冷却侧 当前操作量上限	14871	3A17	31255	7A17					1	*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	当前比例带	14872	3A18	31256	7A18					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	当前积分时间	14873	3A19	31257	7A19					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	当前微分时间	14874	3A1A	31258	7A1A					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	当前手动复位	14875	3A1B	31259	7A1B					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	当前操作量下限	14876	3A1C	31260	7A1C					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	当前操作量上限	14877	3A1D	31261	7A1D					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	冷却侧 当前比例带	14878	3A1E	31262	7A1E					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	冷却侧 当前积分时间	14879	3A1F	31263	7A1F					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	冷却侧 当前微分时间	14880	3A20	31264	7A20					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	冷却侧 当前操作量下限	14882	3A22	31266	7A22					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	3	冷却侧 当前操作量上限	14883	3A23	31267	7A23					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	当前比例带	14884	3A24	31268	7A24					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	当前积分时间	14885	3A25	31269	7A25					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	当前微分时间	14886	3A26	31270	7A26					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	当前手动复位	14887	3A27	31271	7A27					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	当前操作量下限	14888	3A28	31272	7A28					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	当前操作量上限	14889	3A29	31273	7A29					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	冷却侧 当前比例带	14890	3A2A	31274	7A2A					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	冷却侧 当前积分时间	14891	3A2B	31275	7A2B					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	冷却侧 当前微分时间	14892	3A2C	31276	7A2C					PID	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	冷却侧 当前操作量下限	14894	3A2E	31278	7A2E					1	不对应NX-D35*1
监视关联	通讯配置（当前PID常数设定）	4	冷却侧 当前操作量上限	14895	3A2F	31279	7A2F					1	不对应NX-D35*1

*1　EEPROM写入任何一个项目，相同编号的项目一同写入EEPROM。

监视关联 / 回路模式

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
监视关联	回路模式	1	RUN/READY	6960	1B30	23344	5B30					—	
监视关联	回路模式	1	AUTO/MANUAL	6961	1B31	23345	5B31					—	
监视关联	回路模式	1	AT 停止 / 启动	6962	1B32	23346	5B32					—	
监视关联	回路模式	1	LSP/RSP	6963	1B33	23347	5B33					—	
监视关联	回路模式	2	RUN/READY	6976	1B40	23360	5B40					—	
监视关联	回路模式	2	AUTO/MANUAL	6977	1B41	23361	5B41					—	
监视关联	回路模式	2	AT 停止 / 启动	6978	1B42	23362	5B42					—	
监视关联	回路模式	2	LSP/RSP	6979	1B43	23363	5B43					—	
监视关联	回路模式	3	RUN/READY	6992	1B50	23376	5B50					—	不对应 NX-D35
监视关联	回路模式	3	AUTO/MANUAL	6993	1B51	23377	5B51					—	不对应 NX-D35
监视关联	回路模式	3	AT 停止 / 启动	6994	1B52	23378	5B52					—	不对应 NX-D35
监视关联	回路模式	3	LSP/RSP	6995	1B53	23379	5B53					—	不对应 NX-D35
监视关联	回路模式	4	RUN/READY	7008	1B60	23392	5B60					—	不对应 NX-D35
监视关联	回路模式	4	AUTO/MANUAL	7009	1B61	23393	5B61					—	不对应 NX-D35
监视关联	回路模式	4	AT 停止 / 启动	7010	1B62	23394	5B62					—	不对应 NX-D35
监视关联	回路模式	4	LSP/RSP	7011	1B63	23395	5B63					—	不对应 NX-D35

监视关联 / 监视

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
监视关联	监视(报警)	1	报警信息1	10288	2830	26672	6830		×		×	—	参照●报警信息1(12-73页)
监视关联	监视(报警)	1	报警信息2	10289	2831	26673	6831		×		×	—	参照●报警信息2(12-73页)
监视关联	监视(报警)	1	报警信息3	10290	2832	26674	6832		×		×	—	参照●报警信息3(12-74页)
监视关联	监视(报警)	1	报警信息4	10291	2833	26675	6833		×		×	—	参照●报警信息4(12-74页)
监视关联	监视(基本)	1	PV(回路)	10304	2840	26688	6840		×		×	PID_PV	
监视关联	监视(基本)	1	SP	10305	2841	26689	6841		×		×	PID_PV	*1
监视关联	监视(基本)	1	MV	10306	2842	26690	6842		×		×	1	
监视关联	监视(基本)	1	加热MV	10307	2843	26691	6843		×		×	1	
监视关联	监视(基本)	1	冷却MV	10308	2844	26692	6844		×		×	1	
监视关联	监视(基本)	1	AT进程	10309	2845	26693	6845		×		×	—	
监视关联	监视(基本)	1	SP组选择	10310	2846	26694	6846		×		×	—	
监视关联	监视(基本)	1	PID组选择	10311	2847	26695	6847		×		×	—	
监视关联	监视(基本)	1	PV(输入通道)	10312	2848	26696	6848		×		×	PV	
监视关联	监视(基本)	2	PV(回路)	10320	2850	26704	6850		×		×	PID_PV	
监视关联	监视(基本)	2	SP	10321	2851	26705	6851		×		×	PID_PV	*1
监视关联	监视(基本)	2	MV	10322	2852	26706	6852		×		×	1	
监视关联	监视(基本)	2	加热MV	10323	2853	26707	6853		×		×	1	
监视关联	监视(基本)	2	冷却MV	10324	2854	26708	6854		×		×	1	
监视关联	监视(基本)	2	AT进程	10325	2855	26709	6855		×		×	—	
监视关联	监视(基本)	2	SP组选择	10326	2856	26710	6856		×		×	—	
监视关联	监视(基本)	2	PID组选择	10327	2857	26711	6857		×		×	—	
监视关联	监视(基本)	2	PV(输入通道)	10328	2858	26712	6858		×		×	PV	
监视关联	监视(基本)	3	PV(回路)	10336	2860	26720	6860		×		×	PID_PV	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	3	SP	10337	2861	26721	6861		×		×	PID_PV	不对应NX-D35*1
监视关联	监视(基本)	3	MV	10338	2862	26722	6862		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	3	加热MV	10339	2863	26723	6863		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	3	冷却MV	10340	2864	26724	6864		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	3	AT进程	10341	2865	26725	6865		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	3	SP组选择	10342	2866	26726	6866		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	3	PID组选择	10343	2867	26727	6867		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	3	PV(输入通道)	10344	2868	26728	6868		×		×	PV	
监视关联	监视(基本)	4	PV(回路)	10352	2870	26736	6870		×		×	PID_PV	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	4	SP	10353	2871	26737	6871		×		×	PID_PV	不对应NX-D35*1
监视关联	监视(基本)	4	MV	10354	2872	26738	6872		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	4	加热MV	10355	2873	26739	6873		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	4	冷却MV	10356	2874	26740	6874		×		×	1	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	4	AT进程	10357	2875	26741	6875		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	4	SP组选择	10358	2876	26742	6876		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	4	PID组选择	10359	2877	26743	6877		×		×	—	不对应NX-D35
监视关联	监视(基本)	4	PV(输入通道)	10360	2878	26744	6878		×		×	PV	
监视关联	监视(MFB)	1	MFB开度	10384	2890	26768	6890		×		×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外*2
监视关联	监视(MFB)	2	MFB开度	10385	2891	26769	6891		×		×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外*2
监视关联	监视(CT)	1	CT1输出ON时电流	10400	28A0	26784	68A0		×		×	1	
监视关联	监视(CT)	1	CT1输出OFF时电流	10401	28A1	26785	68A1		×		×	1	
监视关联	监视(CT)	2	CT2输出ON时电流	10402	28A2	26786	68A2		×		×	1	
监视关联	监视(CT)	2	CT2输出OFF时电流	10403	28A3	26787	68A3		×		×	1	
监视关联	监视(CT)	3	CT3输出ON时电流	10404	28A4	26788	68A4		×		×	1	
监视关联	监视(CT)	3	CT3输出OFF时电流	10405	28A5	26789	68A5		×		×	1	
监视关联	监视(CT)	4	CT4输出ON时电流	10406	28A6	26790	68A6		×		×	1	
监视关联	监视(CT)	4	CT4输出OFF时电流	10407	28A7	26791	68A7		×		×	1	
监视关联	监视(AO百分量值)	1	AO 百分量数据	10448	28D0	26832	68D0		×		×	1	
监视关联	监视(AO百分量值)	2	AO 百分量数据	10449	28D1	26833	68D1		×		×	1	
监视关联	监视(AO百分量值)	3	AO 百分量数据	10450	28D2	26834	68D2		×		×	1	
监视关联	监视(AO百分量值)	4	AO 百分量数据	10451	28D3	26835	68D3		×		×	1	

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
监视关联	监视(AO百分量值)	5	AO 百分量数据	10452	28D4	26836	68D4		×		×	1	
监视关联	监视(AO百分量值)	6	AO 百分量数据	10453	28D5	26837	68D5		×		×	1	
监视关联	监视(AO百分量值)	7	AO 百分量数据	10454	28D6	26838	68D6		×		×	1	
监视关联	监视(AO百分量值)	8	AO 百分量数据	10455	28D7	26839	68D7		×		×	1	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	1	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10464	28E0	26848	68E0		×		×	—	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	2	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10465	28E1	26849	68E1		×		×	—	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	3	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10466	28E2	26850	68E2		×		×	—	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	4	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10467	28E3	26851	68E3		×		×	—	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	5	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10468	28E4	26852	68E4		×		×	—	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	6	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10469	28E5	26853	68E5		×		×	—	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	7	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10470	28E6	26854	68E6		×		×	—	
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	8	OUT/DO端子 ON/OFF数据	10471	28E7	26855	68E7		×		×	—	

*1 读出各回路使用的SP值，读出斜坡动作中、RSP时变化中的值，在MANUAL中或READY中等斜坡停止的场合，读出LSP值。

*2 MFB开度为包含推定的值，不是实测值。

监视关联 / 监视 延迟剩余时间

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
监视关联	监视 延迟剩余时间	1	延迟剩余时间	10512	2910	26896	6910		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	2	延迟剩余时间	10513	2911	26897	6911		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	3	延迟剩余时间	10514	2912	26898	6912		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	4	延迟剩余时间	10515	2913	26899	6913		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	5	延迟剩余时间	10516	2914	26900	6914		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	6	延迟剩余时间	10517	2915	26901	6915		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	7	延迟剩余时间	10518	2916	26902	6916		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	8	延迟剩余时间	10519	2917	26903	6917		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	9	延迟剩余时间	10520	2918	26904	6918		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	10	延迟剩余时间	10521	2919	26905	6919		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	11	延迟剩余时间	10522	291A	26906	691A		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	12	延迟剩余时间	10523	291B	26907	691B		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	13	延迟剩余时间	10524	291C	26908	691C		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	14	延迟剩余时间	10525	291D	26909	691D		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	15	延迟剩余时间	10526	291E	26910	691E		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	16	延迟剩余时间	10527	291F	26911	691F		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	17	延迟剩余时间	10528	2920	26912	6920		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	18	延迟剩余时间	10529	2921	26913	6921		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	19	延迟剩余时间	10530	2922	26914	6922		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	20	延迟剩余时间	10531	2923	26915	6923		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	21	延迟剩余时间	10532	2924	26916	6924		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	22	延迟剩余时间	10533	2925	26917	6925		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	23	延迟剩余时间	10534	2926	26918	6926		×		×	1	
监视关联	监视 延迟剩余时间	24	延迟剩余时间	10535	2927	26919	6927		×		×	1	

监视关联 / 监视 内部运算结果

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果1（位图）	10608	2970	26992	6970		×		×	—	参照●内部运算结果1（12-75页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果2（位图）	10609	2971	26993	6971		×		×	—	参照●内部运算结果2（12-75页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果3（位图）	10610	2972	26994	6972		×		×	—	参照●内部运算结果3（12-76页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果5（位图）	10612	2974	26996	6974		×		×	—	参照●内部运算结果5（12-76页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果13（位图）	10620	297C	27004	697C		×		×	—	参照●内部运算结果13（12-76页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果21（位图）	10628	2984	27012	6984		×		×	—	参照●内部运算结果21（12-77页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果42（位图）	10649	2999	27033	6999		×		×	—	参照●内部运算结果42（12-77页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果43（位图）	10650	299A	27034	699A		×		×	—	参照●内部运算结果43（12-78页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果44（位图）	10651	10651	27035	699B		×		×	—	参照●内部运算结果44（12-78页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果54（位图）	10661	29A5	27045	69A5		×		×	—	参照●内部运算结果54（12-79页）
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果55（位图）	10662	29A6	27046	69A6		×		×	—	参照●内部运算结果55（12-79页）

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	总为0(Off)	17664	4500	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	总为1(On)	17665	4501	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件1	17728	4540	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件2	17729	4541	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件3	17730	4542	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件4	17731	4543	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件5	17732	4544	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件6	17733	4545	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件7	17734	4546	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件8	17735	4547	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件9	17736	4548	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件10	17737	4549	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件11	17738	454A	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件12	17739	454B	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件13	17740	454C	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件14	17741	454D	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件15	17742	454E	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件16	17743	454F	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件17	17744	4550	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件18	17745	4551	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件19	17746	4552	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件20	17747	4553	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件21	17748	4554	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件22	17749	4555	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件23	17750	4556	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件24	17751	4557	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT1 加热器断线检测	17760	4560	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT2 加热器断线检测	17761	4561	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT3 加热器断线检测	17762	4562	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT4 加热器断线检测	17763	4563	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT1 过电流检测	17764	4564	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT2 过电流检测	17765	4565	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT3 过电流检测	17766	4566	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT4 过电流检测	17767	4567	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT1 短路检测	17768	4568	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT2 短路检测	17769	4569	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT3 短路检测	17770	456A	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT4 短路检测	17771	456B	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI1的端子状态	17792	4580	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI2的端子状态	17793	4581	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI3的端子状态	17794	4582	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI4的端子状态	17795	4583	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT1的端子状态	17920	4600	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT2的端子状态	17921	4601	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT3的端子状态	17922	4602	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT4的端子状态	17923	4603	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO1的端子状态	17924	4604	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO2的端子状态	17925	4605	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO3的端子状态	17926	4606	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO4的端子状态	17927	4607	—	—		×	×	×	—	

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位1	18048	4680	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位2	18049	4681	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位3	18050	4682	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位4	18051	4683	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位5	18052	4684	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位6	18053	4685	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位7	18054	4686	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位8	18055	4687	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位9	18056	4688	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位10	18057	4689	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位11	18058	468A	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位12	18059	468B	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位13	18060	468C	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位14	18061	468D	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位15	18062	468E	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位16	18063	468F	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位17	18064	4690	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位18	18065	4691	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位19	18066	4692	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位20	18067	4693	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位21	18068	4694	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位22	18069	4695	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位23	18070	4696	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位24	18071	4697	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位25	18072	4698	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位26	18073	4699	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位27	18074	469A	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位28	18075	469B	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位29	18076	469C	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位30	18077	469D	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位31	18078	469E	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位32	18079	469F	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算1的结果	18080	46A0	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算2的结果	18081	46A1	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算3的结果	18082	46A2	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算4的结果	18083	46A3	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算5的结果	18084	46A4	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算6的结果	18085	46A5	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算7的结果	18086	46A6	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算8的结果	18087	46A7	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算9的结果	18088	46A8	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算10的结果	18089	46A9	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算11的结果	18090	46AA	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算12的结果	18091	46AB	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算13的结果	18092	46AC	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算14的结果	18093	46AD	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算15的结果	18094	46AE	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算16的结果	18095	46AF	—	—		×	×	×	—	

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	RS-485通讯状态 (1帧正常收信)	18185	4709	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的RUN/READY状态	18208	4720	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的RUN/READY状态	18209	4721	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的RUN/READY状态	18210	4722	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的RUN/READY状态	18211	4723	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的AUTO/MANUAL状态	18224	4730	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的AUTO/MANUAL状态	18225	4731	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的AUTO/MANUAL状态	18226	4732	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的AUTO/MANUAL状态	18227	4733	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的AT停止/AT启动状态	18240	4740	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的AT停止/AT启动状态	18241	4741	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的AT停止/AT启动状态	18242	4742	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的AT停止/AT启动状态	18243	4743	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的LSP/RSP状态	18256	4750	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的LSP/RSP状态	18257	4751	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的LSP/RSP状态	18258	4752	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的LSP/RSP状态	18259	4753	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的SP斜坡中 (上升斜率)	18288	4770	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的SP斜坡中 (上升斜率)	18289	4771	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的SP斜坡中 (上升斜率)	18290	4772	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的SP斜坡中 (上升斜率)	18291	4773	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路1的SP斜坡中 (下降斜率)	18304	4780	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路2的SP斜坡中 (下降斜率)	18305	4781	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路3的SP斜坡中 (下降斜率)	18306	4782	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路4的SP斜坡中 (下降斜率)	18307	4783	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	全报警代表 (显示的全报警的OR)	18432	4800	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD1故障(AL11)	18448	4810	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD2故障(AL12)	18449	4811	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD3故障(AL13)	18450	4812	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD4故障(AL14)	18451	4813	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV1上限异常(AL01)	18464	4820	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV2上限异常(AL03)	18465	4821	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV3上限异常(AL05)	18466	4822	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV4上限异常(AL07)	18467	4823	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV1下限异常(AL02)	18480	4830	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV2下限异常(AL04)	18481	4831	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV3下限异常(AL06)	18482	4832	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV4下限异常(AL08)	18483	4833	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ1异常(AL71)	18496	4840	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ2异常(AL72)	18497	4841	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ3异常(AL73)	18498	4842	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ4异常(AL74)	18499	4843	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 G线断线	18508	484C	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 G线断线	18509	484D	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 Y线断线	18512	4850	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 Y线断线	18513	4851	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 T线/多根线断线	18516	4854	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 T线/多根线断线	18517	4855	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 输入异常(AL21)	18520	4858	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 输入异常(AL23)	18521	4859	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 调整中	18524	485C	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 调整中	18525	485D	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 推定中	18528	4860	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 推定中	18529	4861	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 调整异常(AL22)	18536	4868	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 调整异常(AL24)	18537	4869	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 OPEN	18540	486C	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 OPEN	18541	486D	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 CLOSE	18544	4870	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 CLOSE	18545	4871	—	—		×	×	×	—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视1	18560	4880	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视2	18561	4881	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视3	18562	4882	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视4	18563	4883	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视5	18564	4884	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视6	18565	4885	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视7	18566	4886	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视8	18567	4887	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视9	18568	4888	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视10	18569	4889	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视11	18570	488A	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视12	18571	488B	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视13	18572	488C	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视14	18573	488D	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视15	18574	488E	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视16	18575	488F	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT1 输入异常(AL25)	18592	48A0	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT2 输入异常(AL26)	18593	48A1	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT3 输入异常(AL27)	18594	48A2	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT4 输入异常(AL28)	18595	48A3	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	参数异常(AL94/AL97)	18608	48B0	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	调整数据异常(AL95/AL98)	18609	48B1	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	EEPROM未初始化(AL83)	18610	48B2	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	ROM异常(AL99)	18612	48B4	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	RAM读写异常(AL85)	18613	48B5	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	EEPROM 读写异常(AL86)	18614	48B6	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视(1-16的代表)(AL31)	18619	48BB	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	模块间通讯送信超时(AL32)	18620	48BC	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	EEPROM写入中	18621	48BD	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	管理模块收信超时	18622	48BE	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	RS-485设定异常(AL33)	18623	48BF	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	相邻环形被切断(AL38)	18624	48C0	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	非相邻环形被切断	18625	48C1	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	底板/本体通讯设定不一致(AL53)	18626	48C2	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	底板/本体型号不一致(AL54)	18627	48C3	—	—		×	×	×	—	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	底板检测异常(AL55)	18628	48C4	—	—		×	×	×	—	

标准数值 / 标准数值

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	总为0.0	18688	4900	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值1	18751	493F	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值2	18752	4940	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值3	18753	4941	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值4	18754	4942	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值5	18755	4943	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值6	18756	4944	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值7	18757	4945	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值8	18758	4946	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值9	18759	4947	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值10	18760	4948	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值11	18761	4949	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值12	18762	494A	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值13	18763	494B	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值14	18764	494C	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值15	18765	494D	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值16	18766	494E	—	—		×	×	×	—	
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV1	18928	49F0	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV2	18929	49F1	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV3	18930	49F2	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV4	18931	49F3	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV1	18944	4A00	—	—		×	×	×	PV1	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV2	18945	4A01	—	—		×	×	×	PV2	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV3	18946	4A02	—	—		×	×	×	PV3	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV4	18947	4A03	—	—		×	×	×	PV4	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI1	18952	4A08	—	—		×	×	×	PV1	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI2	18953	4A09	—	—		×	×	×	PV2	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI3	18954	4A0A	—	—		×	×	×	PV3	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI4	18955	4A0B	—	—		×	×	×	PV4	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的PV	18960	4A10	—	—		×	×	×	PID1_PV	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的PV	18961	4A11	—	—		×	×	×	PID2_PV	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的PV	18962	4A12	—	—		×	×	×	PID3_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的PV	18963	4A13	—	—		×	×	×	PID4_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值1	18968	4A18	—	—		×	×	×	2	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值2	18969	4A19	—	—		×	×	×	2	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值3	18970	4A1A	—	—		×	×	×	2	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值4	18971	4A1B	—	—		×	×	×	2	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的SP（使用中）	18976	4A20	—	—		×	×	×	PID1_PV	*1
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的SP（使用中）	18977	4A21	—	—		×	×	×	PID2_PV	*1
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的SP（使用中）	18978	4A22	—	—		×	×	×	PID3_PV	*1, 不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的SP（使用中）	18979	4A23	—	—		×	×	×	PID4_PV	*1, 不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的SP（最终到达值）	18992	4A30	—	—		×	×	×	PID1_PV	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的SP（最终到达值）	18993	4A31	—	—		×	×	×	PID2_PV	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的SP（最终到达值）	18994	4A32	—	—		×	×	×	PID3_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的SP（最终到达值）	18995	4A33	—	—		×	×	×	PID4_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的SP输出	19024	4A50	—	—		×	×	×	PID1_PV	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的SP输出	19025	4A51	—	—		×	×	×	PID2_PV	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的SP输出	19026	4A52	—	—		×	×	×	PID3_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的SP输出	19027	4A53	—	—		×	×	×	PID4_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的MV	19056	4A70	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的MV	19057	4A71	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的MV	19058	4A72	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的MV	19059	4A73	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路1的加热侧MV	19072	4A80	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路2的加热侧MV	19073	4A81	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路3的加热侧MV	19074	4A82	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路4的加热侧MV	19075	4A83	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路1的冷却侧MV	19088	4A90	—	—		×	×	×	1	

标准数值 / 标准数值

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路2的冷却侧MV	19089	4A91	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路3的冷却侧MV	19090	4A92	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路4的冷却侧MV	19091	4A93	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB1开度(包含推定)	19104	4AA0	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外 *2
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB2开度(包含推定)	19105	4AA1	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外 *2
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB1开度(实测值)	19120	4AB0	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB2开度(实测值)	19121	4AB1	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT1 输出ON时电流	19136	4AC0	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT2 输出ON时电流	19137	4AC1	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT3 输出ON时电流	19138	4AC2	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT4 输出ON时电流	19139	4AC3	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT1 输出OFF时电流	19152	4AD0	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT2 输出OFF时电流	19153	4AD1	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT3 输出OFF时电流	19154	4AD2	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT4 输出OFF时电流	19155	4AD3	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路1的偏差(PV-SP)	19168	4AE0	—	—		×	×	×	PID1_PV	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路2的偏差(PV-SP)	19169	4AE1	—	—		×	×	×	PID2_PV	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路3的偏差(PV-SP)	19170	4AE2	—	—		×	×	×	PID3_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路4的偏差(PV-SP)	19171	4AE3	—	—		×	×	×	PID4_PV	不对应NX-D35
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件1 定时器剩余时间	19296	4B60	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件2 定时器剩余时间	19297	4B61	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件3 定时器剩余时间	19298	4B62	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件4 定时器剩余时间	19299	4B63	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件5 定时器剩余时间	19300	4B64	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件6 定时器剩余时间	19301	4B65	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件7 定时器剩余时间	19302	4B66	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件8 定时器剩余时间	19303	4B67	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件9 定时器剩余时间	19304	4B68	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件10 定时器剩余时间	19305	4B69	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件11 定时器剩余时间	19306	4B6A	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件12 定时器剩余时间	19307	4B6B	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件13 定时器剩余时间	19308	4B6C	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件14 定时器剩余时间	19309	4B6D	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件15 定时器剩余时间	19310	4B6E	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件16 定时器剩余时间	19311	4B6F	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件17 定时器剩余时间	19312	4B70	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件18 定时器剩余时间	19313	4B71	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件19 定时器剩余时间	19314	4B72	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件20 定时器剩余时间	19315	4B73	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件21 定时器剩余时间	19316	4B74	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件22 定时器剩余时间	19317	4B75	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件23 定时器剩余时间	19318	4B76	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件24 定时器剩余时间	19319	4B77	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	位置比例1中使用的MV	19360	4BA0	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	位置比例2中使用的MV	19361	4BA1	—	—		×	×	×	1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT1 时间比例电流	19376	4BB0	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT2 时间比例电流	19377	4BB1	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT3 时间比例电流	19378	4BB2	—	—		×	×	×	1	
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT4 时间比例电流	19379	4BB3	—	—		×	×	×	1	

*1 读出各回路中使用的SP值。斜坡动作中读出RSP中变化中的值。
　MANUAL中、READY中等斜坡处于停止状态的场合，读出LSP值。
*2 该MFB开度是与监视关联/监视(基本)的MFB开度(12-6页)相同的值。

监视关联 / 用户定义位

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 1 ～ 16	10080	2760	26464	6760					－	参照●用户定义位 1 ～ 16（12-80 页）
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 1	10081	2761	26465	6761					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 2	10082	2762	26466	6762					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 3	10083	2763	26467	6763					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 4	10084	2764	26468	6764					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 5	10085	2765	26469	6765					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 6	10086	2766	26470	6766					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 7	10087	2767	26471	6767					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 8	10088	2768	26472	6768					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 9	10089	2769	26473	6769					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 10	10090	276A	26474	676A					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 11	10091	276B	26475	676B					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 12	10092	276C	26476	676C					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 13	10093	276D	26477	676D					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 14	10094	276E	26478	676E					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 15	10095	276F	26479	676F					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 16	10096	2770	26480	6770					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 17 ～ 32	10097	2771	26481	6771					－	参照●用户定义位 17 ～ 32（12-80 页）
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 17	10098	2772	26482	6772					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 18	10099	2773	26483	6773					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 19	10100	2774	26484	6774					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 20	10101	2775	26485	6775					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 21	10102	2776	26486	6776					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 22	10103	2777	26487	6777					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 23	10104	2778	26488	6778					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 24	10105	2779	26489	6779					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 25	10106	277A	26490	677A					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 26	10107	277B	26491	677B					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 27	10108	277C	26492	677C					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 28	10109	277D	26493	677D					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 29	10110	277E	26494	677E					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 30	10111	277F	26495	677F					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 31	10112	2780	26496	6780					－	
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 32	10113	2781	26497	6781					－	

监视关联/用户定义数值

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值1	12224	2FC0	28608	6FC0					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值2	12225	2FC1	28609	6FC1					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值3	12226	2FC2	28610	6FC2					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值4	12227	2FC3	28611	6FC3					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值5	12228	2FC4	28612	6FC4					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值6	12229	2FC5	28613	6FC5					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值7	12230	2FC6	28614	6FC6					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值8	12231	2FC7	28615	6FC7					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值9	12232	2FC8	28616	6FC8					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值10	12233	2FC9	28617	6FC9					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值11	12234	2FCA	28618	6FCA					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值12	12235	2FCB	28619	6FCB					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值13	12236	2FCC	28620	6FCC					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值14	12237	2FCD	28621	6FCD					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值15	12238	2FCE	28622	6FCE					—	
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值16	12239	2FCF	28623	6FCF					—	

通讯 / 以太通讯

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 1	—	—	800	0320	×	×		×	—	
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 2	—	—	801	0321	×	×		×	—	
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 3	—	—	802	0322	×	×		×	—	
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 4	—	—	803	0323	×	×		×	—	
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 5	—	—	804	0324	×	×		×	—	
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 6	—	—	805	0325	×	×		×	—	
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 1	—	—	817	0331	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 2	—	—	818	0332	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 3	—	—	819	0333	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 4	—	—	820	0334	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 1	—	—	821	0335	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 2	—	—	822	0336	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 3	—	—	823	0337	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 4	—	—	824	0338	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 1	—	—	825	0339	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 2	—	—	826	033A	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 3	—	—	827	033B	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 4	—	—	828	033C	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	CPL/TCP 端口编号	—	—	829	033D	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
通讯	以太通讯	1	MODBUS/TCP 端口编号	—	—	830	033E	×	×			—	设定变更内容在重新投入电源后才有效

通讯 /RS-485 通讯

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
通讯	RS-485 通讯	1	通讯种类	—	—	26624	6800					—	
通讯	RS-485 通讯	1	机器地址	—	—	26625	6801					—	
通讯	RS-485 通讯	1	传送速度	—	—	26626	6802					—	
通讯	RS-485 通讯	1	数据形式（数据长）	—	—	26627	6803					—	
通讯	RS-485 通讯	1	数据形式（校验）	—	—	26628	6804					—	
通讯	RS-485 通讯	1	数据形式（停止位）	—	—	26629	6805					—	
通讯	RS-485 通讯	1	通讯最小应答时间	—	—	26630	6806					—	

基本 / 设置

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
基本	设置	1	SP 使用组数	8818	2272	25202	6272					—	
基本	设置	1	电源投入时启动延时	8820	2274	25204	6274					—	
基本	设置	1	高功能密码 1	8828	227C	25212	627C					—	
基本	设置	1	高功能密码 2	8829	227D	25213	627D					—	
基本	设置	1	高功能密码 3	8830	227E	25214	627E					—	
基本	设置	1	高功能密码 4	8831	227F	25215	627F					—	
基本	设置	1	高功能密码 5	8832	2280	25216	6280					—	
基本	设置	1	高功能密码 6	8833	2281	25217	6281					—	
基本	设置	1	高功能密码 7	8834	2282	25218	6282					—	
基本	设置	1	高功能密码 8	8835	2283	25219	6283					—	
基本	设置	1	高功能密码 9	8836	2284	25220	6284					—	
基本	设置	1	高功能密码 10	8837	2285	25221	6285					—	
基本	设置	1	高功能密码 11	8838	2286	25222	6286					—	
基本	设置	1	高功能密码 12	8839	2287	25223	6287					—	
基本	设置	1	高功能密码 13	8840	2288	25224	6288					—	
基本	设置	1	高功能密码 14	8841	2289	25225	6289					—	
基本	设置	1	高功能密码 15	8842	228A	25226	628A					—	
基本	设置	1	高功能密码 16	8843	228B	25227	628B					—	
基本	设置	1	回路种类	8880	22B0	25264	62B0					—	设定变更内容在重新投入电源后才有效
基本	设置	1	全部锁定解除	8882	22B2	25266	62B2					—	

基本/回路（输入分配）

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	回路（输入分配）	1	PV分配	10704	29D0	27088	69D0					—	
基本	回路（输入分配）	1	RSP分配	10705	29D1	27089	69D1					—	
基本	回路（输入分配）	1	AI分配	10707	29D3	27091	69D3					—	
基本	回路（输入分配）	2	PV分配	10720	29E0	27104	69E0					—	
基本	回路（输入分配）	2	RSP分配	10721	29E1	27105	69E1					—	
基本	回路（输入分配）	2	AI分配	10723	29E3	27107	69E3					—	
基本	回路（输入分配）	3	PV分配	10736	29F0	27120	69F0					—	不对应NX-D35
基本	回路（输入分配）	3	RSP分配	10737	29F1	27121	69F1					—	不对应NX-D35
基本	回路（输入分配）	3	AI分配	10739	29F3	27123	69F3					—	
基本	回路（输入分配）	4	PV分配	10752	2A00	27136	6A00					—	不对应NX-D35
基本	回路（输入分配）	4	RSP分配	10753	2A01	27137	6A01					—	不对应NX-D35
基本	回路（输入分配）	4	AI分配	10755	2A03	27139	6A03					—	

基本 / 回路控制

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	回路控制(基本设定)	1	回路PV/SP小数点位置	8048	1F70	24432	5F70					—	
基本	回路控制(基本设定)	1	控制动作	8050	1F72	24434	5F72					—	
基本	回路控制(基本设定)	1	控制算法	8051	1F73	24435	5F73					—	
基本	回路控制(基本设定)	1	比例带用量程幅下限	8052	1F74	24436	5F74					PID_PV	
基本	回路控制(基本设定)	1	比例带用量程幅上限	8053	1F75	24437	5F75					PID_PV	
基本	回路控制(基本设定)	1	AT种类	8054	1F76	24438	5F76					—	
基本	回路控制(基本设定)	1	加热冷却控制不感带	8055	1F77	24439	5F77					1	
基本	回路控制(基本设定)	1	PID运算初始操作量	8056	1F78	24440	5F78					1	
基本	回路控制(基本设定)	2	回路PV/SP小数点位置	8064	1F80	24448	5F80					—	
基本	回路控制(基本设定)	2	控制动作	8066	1F82	24450	5F82					—	
基本	回路控制(基本设定)	2	控制算法	8067	1F83	24451	5F83					—	
基本	回路控制(基本设定)	2	比例带用量程幅下限	8068	1F84	24452	5F84					PID_PV	
基本	回路控制(基本设定)	2	比例带用量程幅上限	8069	1F85	24453	5F85					PID_PV	
基本	回路控制(基本设定)	2	AT种类	8070	1F86	24454	5F86					—	
基本	回路控制(基本设定)	2	加热冷却控制不感带	8071	1F87	24455	5F87					1	
基本	回路控制(基本设定)	2	PID运算初始操作量	8072	1F88	24456	5F88					1	
基本	回路控制(基本设定)	3	回路PV/SP小数点位置	8080	1F90	24464	5F90					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	控制动作	8082	1F92	24466	5F92					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	控制算法	8083	1F93	24467	5F93					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	比例带用量程幅下限	8084	1F94	24468	5F94					PID_PV	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	比例带用量程幅上限	8085	1F95	24469	5F95					PID_PV	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	AT种类	8086	1F96	24470	5F96					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	加热冷却控制不感带	8087	1F97	24471	5F97					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	PID运算初始操作量	8088	1F98	24472	5F98					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	回路PV/SP小数点位置	8096	1FA0	24480	5FA0					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	控制动作	8098	1FA2	24482	5FA2					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	控制算法	8099	1FA3	24483	5FA3					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	比例带用量程幅下限	8100	1FA4	24484	5FA4					PID_PV	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	比例带用量程幅上限	8101	1FA5	24485	5FA5					PID_PV	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	AT种类	8102	1FA6	24486	5FA6					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	加热冷却控制不感带	8103	1FA7	24487	5FA7					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	4	PID运算初始操作量	8104	1FA8	24488	5FA8					1	不对应NX-D35

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	回路控制(扩展设定)	1	PID运算初始化	8112	1FB0	24496	5FB0					—	
基本	回路控制(扩展设定)	1	积分时间·微分时间小数点位置	8113	1FB1	24497	5FB1					—	
基本	回路控制(扩展设定)	1	MANUAL变更时动作	8114	1FB2	24498	5FB2					—	
基本	回路控制(扩展设定)	1	预置MANUAL值	8115	1FB3	24499	5FB3					1	
基本	回路控制(扩展设定)	1	操作量上升变化限幅	8116	1FB4	24500	5FB4					2	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	1	操作量下降变化限幅	8117	1FB5	24501	5FB5					2	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	1	AT时操作量下限	8119	1FB7	24503	5FB7					1	
基本	回路控制(扩展设定)	1	AT时操作量上限	8120	1FB8	24504	5FB8					1	
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域动作选择	8123	1FBB	24507	5FBB					—	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域1	8124	1FBC	24508	5FBC					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域2	8125	1FBD	24509	5FBD					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域3	8126	1FBE	24510	5FBE					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域用回差	8131	1FC3	24515	5FC3					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	2	PID运算初始化	8144	1FD0	24528	5FD0					—	
基本	回路控制(扩展设定)	2	积分时间·微分时间小数点位置	8145	1FD1	24529	5FD1					—	
基本	回路控制(扩展设定)	2	MANUAL变更时动作	8146	1FD2	24530	5FD2					—	
基本	回路控制(扩展设定)	2	预置MANUAL值	8147	1FD3	24531	5FD3					1	
基本	回路控制(扩展设定)	2	操作量上升变化限幅	8148	1FD4	24532	5FD4					2	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	2	操作量下降变化限幅	8149	1FD5	24533	5FD5					2	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	2	AT时操作量下限	8151	1FD7	24535	5FD7					1	
基本	回路控制(扩展设定)	2	AT时操作量上限	8152	1FD8	24536	5FD8					1	
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域动作选择	8155	1FDB	24539	5FDB					—	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域1	8156	1FDC	24540	5FDC					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域2	8157	1FDD	24541	5FDD					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域3	8158	1FDE	24542	5FDE					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域用回差	8163	1FE3	24547	5FE3					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路控制(扩展设定)	3	PID运算初始化	8176	1FF0	24560	5FF0					—	
基本	回路控制(扩展设定)	3	积分时间·微分时间小数点位置	8177	1FF1	24561	5FF1					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	3	MANUAL变更时动作	8178	1FF2	24562	5FF2					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	3	预置MANUAL值	8179	1FF3	24563	5FF3					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	3	操作量上升变化限幅	8180	1FF4	24564	5FF4					2	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	3	操作量下降变化限幅	8181	1FF5	24565	5FF5					2	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	3	AT时操作量下限	8183	1FF7	24567	5FF7					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	3	AT时操作量上限	8184	1FF8	24568	5FF8					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域动作选择	8187	1FFB	24571	5FFB					—	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域1	8188	1FFC	24572	5FFC					PID_PV	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域2	8189	1FFD	24573	5FFD					PID_PV	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域3	8190	1FFE	24574	5FFE					PID_PV	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域用回差	8195	2003	24579	6003					PID_PV	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	4	PID运算初始化	8208	2010	24592	6010					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	4	积分时间·微分时间小数点位置	8209	2011	24593	6011					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	4	MANUAL变更时动作	8210	2012	24594	6012					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	4	预置MANUAL值	8211	2013	24595	6013					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	4	操作量上升变化限幅	8212	2014	24596	6014					2	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	4	操作量下降变化限幅	8213	2015	24597	6015					2	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	4	AT时操作量下限	8215	2017	24599	6017					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	4	AT时操作量上限	8216	2018	24600	6018					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域动作选择	8219	201B	24603	601B					—	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域1	8220	201C	24604	601C					PID_PV	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域2	8221	201D	24605	601D					PID_PV	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域3	8222	201E	24606	601E					PID_PV	不对应NX-D15/35
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域用回差	8227	2023	24611	6023					PID_PV	不对应NX-D15/35

基本 / 回路控制

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	回路控制(算法)	1	AT时调整系数 比例带	8240	2030	24624	6030					2	
基本	回路控制(算法)	1	AT时调整系数 积分时间	8241	2031	24625	6031					2	
基本	回路控制(算法)	1	AT时调整系数 微分时间	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超调抑制系数	8247	2037	24631	6037					—	
基本	回路控制(算法)	1	SP滞后常数	8250	203A	24634	603A					1	
基本	回路控制(算法)	2	AT时调整系数 比例带	8272	2050	24656	6050					2	
基本	回路控制(算法)	2	AT时调整系数 积分时间	8273	2051	24657	6051					2	
基本	回路控制(算法)	2	AT时调整系数 微分时间	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超调抑制系数	8279	2057	24663	6057					—	
基本	回路控制(算法)	2	SP滞后常数	8282	205A	24666	605A					1	
基本	回路控制(算法)	3	AT时调整系数 比例带	8304	2070	24688	6070					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	3	AT时调整系数 积分时间	8305	2071	24689	6071					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	3	AT时调整系数 微分时间	8306	2072	24690	6072					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	3	JF整定幅	8310	2076	24694	6076					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	3	JF超调抑制系数	8311	2077	24695	6077					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	3	SP滞后常数	8314	207A	24698	607A					1	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	4	AT时调整系数 比例带	8336	2090	24720	6090					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	4	AT时调整系数 积分时间	8337	2091	24721	6091					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	4	AT时调整系数 微分时间	8338	2092	24722	6092					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	4	JF整定幅	8342	2096	24726	6096					2	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	4	JF超调抑制系数	8343	2097	24727	6097					—	不对应NX-D35
基本	回路控制(算法)	4	SP滞后常数	8346	209A	24730	609A					1	不对应NX-D35

基本 / 回路输出

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	回路输出(操作量)	1	READY时操作量	8368	20B0	24752	60B0					1	
基本	回路输出(操作量)	1	READY时操作量(加热侧)	8369	20B1	24753	60B1					1	
基本	回路输出(操作量)	1	READY时操作量(冷却侧)	8370	20B2	24754	60B2					1	
基本	回路输出(操作量)	1	PV异常时操作量选择	8371	20B3	24755	60B3					—	
基本	回路输出(操作量)	1	PV异常时操作量	8372	20B4	24756	60B4					1	
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出1	8373	20B5	24757	60B5					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出2	8374	20B6	24758	60B6					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出3	8375	20B7	24759	60B7					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出4	8376	20B8	24760	60B8					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出5	8377	20B9	24761	60B9					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出6	8378	20BA	24762	60BA					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出7	8379	20BB	24763	60BB					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出8	8380	20BC	24764	60BC					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	READY时操作量	8384	20C0	24768	60C0					1	
基本	回路输出(操作量)	2	READY时操作量(加热侧)	8385	20C1	24769	60C1					1	
基本	回路输出(操作量)	2	READY时操作量(冷却侧)	8386	20C2	24770	60C2					1	
基本	回路输出(操作量)	2	PV异常时操作量选择	8387	20C3	24771	60C3					—	
基本	回路输出(操作量)	2	PV异常时操作量	8388	20C4	24772	60C4					1	
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出1	8389	20C5	24773	60C5					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出2	8390	20C6	24774	60C6					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出3	8391	20C7	24775	60C7					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出4	8392	20C8	24776	60C8					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出5	8393	20C9	24777	60C9					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出6	8394	20CA	24778	60CA					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出7	8395	20CB	24779	60CB					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出8	8396	20CC	24780	60CC					1	不对应NX-D15
基本	回路输出(操作量)	3	READY时操作量	8400	20D0	24784	60D0					1	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	3	READY时操作量(加热侧)	8401	20D1	24785	60D1					1	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	3	READY时操作量(冷却侧)	8402	20D2	24786	60D2					1	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	3	PV异常时操作量选择	8403	20D3	24787	60D3					—	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	3	PV异常时操作量	8404	20D4	24788	60D4					1	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出1	8405	20D5	24789	60D5					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出2	8406	20D6	24790	60D6					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出3	8407	20D7	24791	60D7					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出4	8408	20D8	24792	60D8					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出5	8409	20D9	24793	60D9					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出6	8410	20DA	24794	60DA					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出7	8411	20DB	24795	60DB					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出8	8412	20DC	24796	60DC					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	READY时操作量	8416	20E0	24800	60E0					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	READY时操作量(加热侧)	8417	20E1	24801	60E1					1	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	4	READY时操作量(冷却侧)	8418	20E2	24802	60E2					1	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	4	PV异常时操作量选择	8419	20E3	24803	60E3					—	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	4	PV异常时操作量	8420	20E4	24804	60E4					1	不对应NX-D35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出1	8421	20E5	24805	60E5					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出2	8422	20E6	24806	60E6					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出3	8423	20E7	24807	60E7					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出4	8424	20E8	24808	60E8					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出5	8425	20E9	24809	60E9					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出6	8426	20EA	24810	60EA					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出7	8427	20EB	24811	60EB					1	不对应NX-D15/35
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出8	8428	20EC	24812	60EC					1	不对应NX-D15/35

基本 / 位置比例调整

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
基本	位置比例调整	1	自动调整	10816	2A40	27200	6A40					—	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例调整	1	全闭调整值	10817	2A41	27201	6A41					—	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例调整	1	全开调整值	10818	2A42	27202	6A42					—	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例调整	1	全开时间调整值	10819	2A43	27203	6A43					1	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例调整	2	自动调整	10824	2A48	27208	6A48					—	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例调整	2	全闭调整值	10825	2A49	27209	6A49					—	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例调整	2	全开调整值	10826	2A4A	27210	6A4A					—	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例调整	2	全开时间调整值	10827	2A4B	27211	6A4B					1	不对应 NX-D35(位置比例控制)以外

基本/回路输出（串级）

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	回路输出（串级）	1	SP定标方式	10960	2AD0	27344	6AD0					—	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	1	SP定标下限	10961	2AD1	27345	6AD1					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	1	SP定标上限	10962	2AD2	27346	6AD2					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	1	SP输出滤波	10964	2AD4	27348	6AD4					2	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	2	SP定标方式	10968	2AD8	27352	6AD8					—	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	2	SP定标下限	10969	2AD9	27353	6AD9					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	2	SP定标上限	10970	2ADA	27354	6ADA					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	2	SP输出滤波	10972	2ADC	27356	6ADC					2	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	3	SP定标方式	10976	2AE0	27360	6AE0					—	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	3	SP定标下限	10977	2AE1	27361	6AE1					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	3	SP定标上限	10978	2AE2	27362	6AE2					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	3	SP输出滤波	10980	2AE4	27364	6AE4					2	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	4	SP定标方式	10984	2AE8	27368	6AE8					—	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	4	SP定标下限	10985	2AE9	27369	6AE9					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	4	SP定标上限	10986	2AEA	27370	6AEA					PID_PV	不对应NX-D15
基本	回路输出（串级）	4	SP输出滤波	10988	2AEC	27372	6AEC					2	不对应NX-D15

基本/IDLE时/管理模块通讯异常时动作

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	1	输出种类	12000	2EE0	28384	6EE0					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	1	输出值(%)	12001	2EE1	28385	6EE1					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	1	输出值(ON/OFF)	12002	2EE2	28386	6EE2					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	2	输出种类	12004	2EE4	28388	6EE4					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	2	输出值(%)	12005	2EE5	28389	6EE5					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	2	输出值(ON/OFF)	12006	2EE6	28390	6EE6					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	3	输出种类	12008	2EE8	28392	6EE8					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	3	输出值(%)	12009	2EE9	28393	6EE9					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	3	输出值(ON/OFF)	12010	2EEA	28394	6EEA					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	4	输出种类	12012	2EEC	28396	6EEC					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	4	输出值(%)	12013	2EED	28397	6EED					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	4	输出值(ON/OFF)	12014	2EEE	28398	6EEE					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	5	输出种类	12016	2EF0	28400	6EF0					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	5	输出值(%)	12017	2EF1	28401	6EF1					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	5	输出值(ON/OFF)	12018	2EF2	28402	6EF2					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	6	输出种类	12020	2EF4	28404	6EF4					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	6	输出值(%)	12021	2EF5	28405	6EF5					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	6	输出值(ON/OFF)	12022	2EF6	28406	6EF6					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	7	输出种类	12024	2EF8	28408	6EF8					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	7	输出值(%)	12025	2EF9	28409	6EF9					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	7	输出值(ON/OFF)	12026	2EFA	28410	6EFA					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	8	输出种类	12028	2EFC	28412	6EFC					—	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	8	输出值(%)	12029	2EFD	28413	6EFD					1	
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	8	输出值(ON/OFF)	12030	2EFE	28414	6EFE					—	

基本/位置比例

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
基本	位置比例	1	输出种类	12080	2F30	28464	6F30					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	1	控制方法选择	12081	2F31	28465	6F31					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	1	死区区域	12082	2F32	28466	6F32					1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	1	长寿命	12083	2F33	28467	6F33					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	1	回路指定	12088	2F38	28472	6F38					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	1	折线表组指定	12089	2F39	28473	6F39					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	2	输出种类	12096	2F40	28480	6F40					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	2	控制方法选择	12097	2F41	28481	6F41					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	2	死区区域	12098	2F42	28482	6F42					1	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	2	长寿命	12099	2F43	28483	6F43					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	2	回路指定	12104	2F48	28488	6F48					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外
基本	位置比例	2	折线表组指定	12105	2F49	28489	6F49					—	不对应NX-D35(位置比例控制)以外

输入输出 /PV 输入

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
输入输出	PV 输入	1	量程种类	9024	2340	25408	6340					—	
输入输出	PV 输入	1	小数点位置	9025	2341	25409	6341					—	
输入输出	PV 输入	1	温度单位	9026	2342	25410	6342					—	
输入输出	PV 输入	1	报警发生点下限	9027	2343	25411	6343					PV	
输入输出	PV 输入	1	报警发生点上限	9028	2344	25412	6344					PV	
输入输出	PV 输入	1	冷接点补偿	9029	2345	25413	6345					—	
输入输出	PV 输入	1	线性 · 定标下限	9032	2348	25416	6348					PV	
输入输出	PV 输入	1	线性 · 定标上限	9033	2349	25417	6349					PV	
输入输出	PV 输入	1	开平运算小信号切除	9034	234A	25418	634A					1	
输入输出	PV 输入	1	滤波	9035	234B	25419	634B					2	
输入输出	PV 输入	1	偏置	9036	234C	25420	634C					PV	
输入输出	PV 输入	1	比率	9037	234D	25421	634D					3	
输入输出	PV 输入	1	折线表组指定	9043	2353	25427	6353					—	
输入输出	PV 输入	2	量程种类	9056	2360	25440	6360					—	
输入输出	PV 输入	2	小数点位置	9057	2361	25441	6361					—	
输入输出	PV 输入	2	温度单位	9058	2362	25442	6362					—	
输入输出	PV 输入	2	报警发生点下限	9059	2363	25443	6363					PV	
输入输出	PV 输入	2	报警发生点上限	9060	2364	25444	6364					PV	
输入输出	PV 输入	2	冷接点补偿	9061	2365	25445	6365					—	
输入输出	PV 输入	2	线性 · 定标下限	9064	2368	25448	6368					PV	
输入输出	PV 输入	2	线性 · 定标上限	9065	2369	25449	6369					PV	
输入输出	PV 输入	2	开平运算小信号切除	9066	236A	25450	636A					1	
输入输出	PV 输入	2	滤波	9067	236B	25451	636B					2	
输入输出	PV 输入	2	偏置	9068	236C	25452	636C					PV	
输入输出	PV 输入	2	比率	9069	236D	25453	636D					3	
输入输出	PV 输入	2	折线表组指定	9075	2373	25459	6373					—	
输入输出	PV 输入	3	量程种类	9088	2380	25472	6380					—	
输入输出	PV 输入	3	小数点位置	9089	2381	25473	6381					—	
输入输出	PV 输入	3	温度单位	9090	2382	25474	6382					—	不对应 NX-D35
输入输出	PV 输入	3	报警发生点下限	9091	2383	25475	6383					PV	
输入输出	PV 输入	3	报警发生点上限	9092	2384	25476	6384					PV	
输入输出	PV 输入	3	冷接点补偿	9093	2385	25477	6385					—	不对应 NX-D35
输入输出	PV 输入	3	线性 · 定标下限	9096	2388	25480	6388					PV	
输入输出	PV 输入	3	线性 · 定标上限	9097	2389	25481	6389					PV	
输入输出	PV 输入	3	开平运算小信号切除	9098	238A	25482	638A					1	
输入输出	PV 输入	3	滤波	9099	238B	25483	638B					2	
输入输出	PV 输入	3	偏置	9100	238C	25484	638C					PV	
输入输出	PV 输入	3	比率	9101	238D	25485	638D					3	
输入输出	PV 输入	3	折线表组指定	9107	2393	25491	6393					—	
输入输出	PV 输入	4	量程种类	9120	23A0	25504	63A0					—	
输入输出	PV 输入	4	小数点位置	9121	23A1	25505	63A1					—	
输入输出	PV 输入	4	温度单位	9122	23A2	25506	63A2					—	不对应 NX-D35
输入输出	PV 输入	4	报警发生点下限	9123	23A3	25507	63A3					PV	
输入输出	PV 输入	4	报警发生点上限	9124	23A4	25508	63A4					PV	
输入输出	PV 输入	4	冷接点补偿	9125	23A5	25509	63A5					—	不对应 NX-D35
输入输出	PV 输入	4	线性 · 定标下限	9128	23A8	25512	63A8					PV	
输入输出	PV 输入	4	线性 · 定标上限	9129	23A9	25513	63A9					PV	
输入输出	PV 输入	4	开平运算小信号切除	9130	23AA	25514	63AA					1	
输入输出	PV 输入	4	滤波	9131	23AB	25515	63AB					2	
输入输出	PV 输入	4	偏置	9132	23AC	25516	63AC					PV	
输入输出	PV 输入	4	比率	9133	23AD	25517	63AD					3	
输入输出	PV 输入	4	折线表组指定	9139	23B3	25523	63B3					—	

输入输出/连续输出

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
输入输出	连续输出	1	输出量程	9216	2400	25600	6400					—	
输入输出	连续输出	1	输出种类	9217	2401	25601	6401					—	
输入输出	连续输出	1	回路/通道指定	9218	2402	25602	6402					—	
输入输出	连续输出	1	输出小数点位置	9219	2403	25603	6403					—	
输入输出	连续输出	1	输出定标下限	9220	2404	25604	6404					OUT	
输入输出	连续输出	1	输出定标上限	9221	2405	25605	6405					OUT	
输入输出	连续输出	1	折线表组指定	9222	2406	25606	6406					—	
输入输出	连续输出	2	输出量程	9232	2410	25616	6410					—	
输入输出	连续输出	2	输出种类	9233	2411	25617	6411					—	
输入输出	连续输出	2	回路/通道指定	9234	2412	25618	6412					—	
输入输出	连续输出	2	输出小数点位置	9235	2413	25619	6413					—	
输入输出	连续输出	2	输出定标下限	9236	2414	25620	6414					OUT	
输入输出	连续输出	2	输出定标上限	9237	2415	25621	6415					OUT	
输入输出	连续输出	2	折线表组指定	9238	2416	25622	6416					—	
输入输出	连续输出	3	输出量程	9248	2420	25632	6420					—	
输入输出	连续输出	3	输出种类	9249	2421	25633	6421					—	
输入输出	连续输出	3	回路/通道指定	9250	2422	25634	6422					—	
输入输出	连续输出	3	输出小数点位置	9251	2423	25635	6423					—	
输入输出	连续输出	3	输出定标下限	9252	2424	25636	6424					OUT	
输入输出	连续输出	3	输出定标上限	9253	2425	25637	6425					OUT	
输入输出	连续输出	3	折线表组指定	9254	2426	25638	6426					—	
输入输出	连续输出	4	输出量程	9264	2430	25648	6430					—	
输入输出	连续输出	4	输出种类	9265	2431	25649	6431					—	
输入输出	连续输出	4	回路/通道指定	9266	2432	25650	6432					—	
输入输出	连续输出	4	输出小数点位置	9267	2433	25651	6433					—	
输入输出	连续输出	4	输出定标下限	9268	2434	25652	6434					OUT	
输入输出	连续输出	4	输出定标上限	9269	2435	25653	6435					OUT	
输入输出	连续输出	4	折线表组指定	9270	2436	25654	6436					—	

输入输出/OUT/DO输出

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
输入输出	OUT/DO输出	1	输出种类	9328	2470	25712	6470					—	
输入输出	OUT/DO输出	1	锁定	9329	2471	25713	6471					—	
输入输出	OUT/DO输出	1	时间比例动作种类	9330	2472	25714	6472					—	
输入输出	OUT/DO输出	1	最小ON/OFF时间	9331	2473	25715	6473					—	
输入输出	OUT/DO输出	1	时间比例周期	9332	2474	25716	6474					1	
输入输出	OUT/DO输出	1	折线表组指定	9333	2475	25717	6475					—	
输入输出	OUT/DO输出	1	位相偏移	9336	2478	25720	6478					—	
输入输出	OUT/DO输出	2	输出种类	9344	2480	25728	6480					—	
输入输出	OUT/DO输出	2	锁定	9345	2481	25729	6481					—	
输入输出	OUT/DO输出	2	时间比例动作种类	9346	2482	25730	6482					—	
输入输出	OUT/DO输出	2	最小ON/OFF时间	9347	2483	25731	6483					—	
输入输出	OUT/DO输出	2	时间比例周期	9348	2484	25732	6484					1	
输入输出	OUT/DO输出	2	折线表组指定	9349	2485	25733	6485					—	
输入输出	OUT/DO输出	2	位相偏移	9352	2488	25736	6488					—	
输入输出	OUT/DO输出	3	输出种类	9360	2490	25744	6490					—	
输入输出	OUT/DO输出	3	锁定	9361	2491	25745	6491					—	
输入输出	OUT/DO输出	3	时间比例动作种类	9362	2492	25746	6492					—	
输入输出	OUT/DO输出	3	最小ON/OFF时间	9363	2493	25747	6493					—	
输入输出	OUT/DO输出	3	时间比例周期	9364	2494	25748	6494					1	
输入输出	OUT/DO输出	3	折线表组指定	9365	2495	25749	6495					—	
输入输出	OUT/DO输出	3	位相偏移	9368	2498	25752	6498					—	
输入输出	OUT/DO输出	4	输出种类	9376	24A0	25760	64A0					—	
输入输出	OUT/DO输出	4	锁定	9377	24A1	25761	64A1					—	
输入输出	OUT/DO输出	4	时间比例动作种类	9378	24A2	25762	64A2					—	
输入输出	OUT/DO输出	4	最小ON/OFF时间	9379	24A3	25763	64A3					—	
输入输出	OUT/DO输出	4	时间比例周期	9380	24A4	25764	64A4					1	
输入输出	OUT/DO输出	4	折线表组指定	9381	24A5	25765	64A5					—	
输入输出	OUT/DO输出	4	位相偏移	9384	24A8	25768	64A8					—	
输入输出	OUT/DO输出	5	输出种类	9392	24B0	25776	64B0					—	
输入输出	OUT/DO输出	5	锁定	9393	24B1	25777	64B1					—	
输入输出	OUT/DO输出	5	时间比例动作种类	9394	24B2	25778	64B2					—	
输入输出	OUT/DO输出	5	最小ON/OFF时间	9395	24B3	25779	64B3					—	
输入输出	OUT/DO输出	5	时间比例周期	9396	24B4	25780	64B4					1	
输入输出	OUT/DO输出	5	折线表组指定	9397	24B5	25781	64B5					—	
输入输出	OUT/DO输出	5	位相偏移	9400	24B8	25784	64B8					—	
输入输出	OUT/DO输出	6	输出种类	9408	24C0	25792	64C0					—	
输入输出	OUT/DO输出	6	锁定	9409	24C1	25793	64C1					—	
输入输出	OUT/DO输出	6	时间比例动作种类	9410	24C2	25794	64C2					—	
输入输出	OUT/DO输出	6	最小ON/OFF时间	9411	24C3	25795	64C3					—	
输入输出	OUT/DO输出	6	时间比例周期	9412	24C4	25796	64C4					1	
输入输出	OUT/DO输出	6	折线表组指定	9413	24C5	25797	64C5					—	
输入输出	OUT/DO输出	6	位相偏移	9416	24C8	25800	64C8					—	
输入输出	OUT/DO输出	7	输出种类	9424	24D0	25808	64D0					—	
输入输出	OUT/DO输出	7	锁定	9425	24D1	25809	64D1					—	
输入输出	OUT/DO输出	7	时间比例动作种类	9426	24D2	25810	64D2					—	
输入输出	OUT/DO输出	7	最小ON/OFF时间	9427	24D3	25811	64D3					—	
输入输出	OUT/DO输出	7	时间比例周期	9428	24D4	25812	64D4					1	
输入输出	OUT/DO输出	7	折线表组指定	9429	24D5	25813	64D5					—	
输入输出	OUT/DO输出	7	位相偏移	9432	24D8	25816	64D8					—	
输入输出	OUT/DO输出	8	输出种类	9440	24E0	25824	64E0					—	
输入输出	OUT/DO输出	8	锁定	9441	24E1	25825	64E1					—	
输入输出	OUT/DO输出	8	时间比例动作种类	9442	24E2	25826	64E2					—	
输入输出	OUT/DO输出	8	最小ON/OFF时间	9443	24E3	25827	64E3					—	
输入输出	OUT/DO输出	8	时间比例周期	9444	24E4	25828	64E4					1	
输入输出	OUT/DO输出	8	折线表组指定	9445	24E5	25829	64E5					—	
输入输出	OUT/DO输出	8	位相偏移	9448	24E8	25832	64E8					—	

输入输出/齐纳安全栅调整

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
输入输出	齐纳安全栅调整	1	调整值保存指示	10848	2A60	27232	6A60				×	—	
输入输出	齐纳安全栅调整	1	调整值	10849	2A61	27233	6A61					2	
输入输出	齐纳安全栅调整	2	调整值保存指示	10852	2A64	27236	6A64				×	—	
输入输出	齐纳安全栅调整	2	调整值	10853	2A65	27237	6A65					2	
输入输出	齐纳安全栅调整	3	调整值保存指示	10856	2A68	27240	6A68				×	—	不对应NX-D35
输入输出	齐纳安全栅调整	3	调整值	10857	2A69	27241	6A69					2	不对应NX-D35
输入输出	齐纳安全栅调整	4	调整值保存指示	10860	2A6C	27244	6A6C				×	—	不对应NX-D35
输入输出	齐纳安全栅调整	4	调整值	10861	2A6D	27245	6A6D					2	不对应NX-D35

输入输出/CT 输入

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
输入输出	CT 输入	1	CT 动作	11152	2B90	27536	6B90					—	
输入输出	CT 输入	1	CT 测量等待时间	11153	2B91	27537	6B91					—	
输入输出	CT 输入	1	CT 匝数	11154	2B92	27538	6B92					—	
输入输出	CT 输入	1	CT 电线穿过次数	11155	2B93	27539	6B93					—	
输入输出	CT 输入	1	加热器断线检测电流值	11156	2B94	27540	6B94					1	
输入输出	CT 输入	1	过电流检测电流值	11157	2B95	27541	6B95					1	
输入输出	CT 输入	1	短路检测电流值	11158	2B96	27542	6B96					1	
输入输出	CT 输入	1	回差	11159	2B97	27543	6B97					1	
输入输出	CT 输入	1	延迟时间	11160	2B98	27544	6B98					1	
输入输出	CT 输入	1	未测量恢复条件	11161	2B99	27545	6B99					—	
输入输出	CT 输入	2	CT 动作	11168	2BA0	27552	6BA0					—	
输入输出	CT 输入	2	CT 测量等待时间	11169	2BA1	27553	6BA1					—	
输入输出	CT 输入	2	CT 匝数	11170	2BA2	27554	6BA2					—	
输入输出	CT 输入	2	CT 电线穿过次数	11171	2BA3	27555	6BA3					—	
输入输出	CT 输入	2	加热器断线检测电流值	11172	2BA4	27556	6BA4					1	
输入输出	CT 输入	2	过电流检测电流值	11173	2BA5	27557	6BA5					1	
输入输出	CT 输入	2	短路检测电流值	11174	2BA6	27558	6BA6					1	
输入输出	CT 输入	2	回差	11175	2BA7	27559	6BA7					1	
输入输出	CT 输入	2	延迟时间	11176	2BA8	27560	6BA8					1	
输入输出	CT 输入	2	未测量恢复条件	11177	2BA9	27561	6BA9					—	
输入输出	CT 输入	3	CT 动作	11184	2BB0	27568	6BB0					—	
输入输出	CT 输入	3	CT 测量等待时间	11185	2BB1	27569	6BB1					—	
输入输出	CT 输入	3	CT 匝数	11186	2BB2	27570	6BB2					—	
输入输出	CT 输入	3	CT 电线穿过次数	11187	2BB3	27571	6BB3					—	
输入输出	CT 输入	3	加热器断线检测电流值	11188	2BB4	27572	6BB4					1	
输入输出	CT 输入	3	过电流检测电流值	11189	2BB5	27573	6BB5					1	
输入输出	CT 输入	3	短路检测电流值	11190	2BB6	27574	6BB6					1	
输入输出	CT 输入	3	回差	11191	2BB7	27575	6BB7					1	
输入输出	CT 输入	3	延迟时间	11192	2BB8	27576	6BB8					1	
输入输出	CT 输入	3	未测量恢复条件	11193	2BB9	27577	6BB9					—	
输入输出	CT 输入	4	CT 动作	11200	2BC0	27584	6BC0					—	
输入输出	CT 输入	4	CT 测量等待时间	11201	2BC1	27585	6BC1					—	
输入输出	CT 输入	4	CT 匝数	11202	2BC2	27586	6BC2					—	
输入输出	CT 输入	4	CT 电线穿过次数	11203	2BC3	27587	6BC3					—	
输入输出	CT 输入	4	加热器断线检测电流值	11204	2BC4	27588	6BC4					1	
输入输出	CT 输入	4	过电流检测电流值	11205	2BC5	27589	6BC5					1	
输入输出	CT 输入	4	短路检测电流值	11206	2BC6	27590	6BC6					1	
输入输出	CT 输入	4	回差	11207	2BC7	27591	6BC7					1	
输入输出	CT 输入	4	延迟时间	11208	2BC8	27592	6BC8					1	
输入输出	CT 输入	4	未测量恢复条件	11209	2BC9	27593	6BC9					—	
输入输出	CT 输入	1	通常电流测量周期	11216	2BD0	27600	6BD0					1	
输入输出	CT 输入	2	通常电流测量周期	11232	2BE0	27616	6BE0					1	
输入输出	CT 输入	3	通常电流测量周期	11248	2BF0	27632	6BF0					1	
输入输出	CT 输入	4	通常电流测量周期	11264	2C00	27648	6C00					1	

SP/SP组选择

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
SP	SP组选择	1	SP组选择	4096	1000	20480	5000					－	
SP	SP组选择	2	SP组选择	4100	1004	20484	5004					－	
SP	SP组选择	3	SP组选择	4104	1008	20488	5008					－	不对应NX-D35
SP	SP组选择	4	SP组选择	4108	100C	20492	500C					－	不对应NX-D35

SP/LSP

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
SP	LSP	1	LSP1	4112	1010	20496	5010					PID_PV	
SP	LSP	1	PID组指定1(LSP用)	4113	1011	20497	5011					—	
SP	LSP	1	LSP2	4114	1012	20498	5012					PID_PV	
SP	LSP	1	PID组指定2(LSP用)	4115	1013	20499	5013					—	
SP	LSP	1	LSP3	4116	1014	20500	5014					PID_PV	
SP	LSP	1	PID组指定3(LSP用)	4117	1015	20501	5015					—	
SP	LSP	1	LSP4	4118	1016	20502	5016					PID_PV	
SP	LSP	1	PID组指定4(LSP用)	4119	1017	20503	5017					—	
SP	LSP	2	LSP1	4144	1030	20528	5030					PID_PV	
SP	LSP	2	PID组指定1(LSP用)	4145	1031	20529	5031					—	
SP	LSP	2	LSP2	4146	1032	20530	5032					PID_PV	
SP	LSP	2	PID组指定2(LSP用)	4147	1033	20531	5033					—	
SP	LSP	2	LSP3	4148	1034	20532	5034					PID_PV	
SP	LSP	2	PID组指定3(LSP用)	4149	1035	20533	5035					—	
SP	LSP	2	LSP4	4150	1036	20534	5036					PID_PV	
SP	LSP	2	PID组指定4(LSP用)	4151	1037	20535	5037					—	
SP	LSP	3	LSP1	4176	1050	20560	5050					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	3	PID组指定1(LSP用)	4177	1051	20561	5051					—	不对应NX-D35
SP	LSP	3	LSP2	4178	1052	20562	5052					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	3	PID组指定2(LSP用)	4179	1053	20563	5053					—	不对应NX-D35
SP	LSP	3	LSP3	4180	1054	20564	5054					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	3	PID组指定3(LSP用)	4181	1055	20565	5055					—	不对应NX-D35
SP	LSP	3	LSP4	4182	1056	20566	5056					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	3	PID组指定4(LSP用)	4183	1057	20567	5057					—	不对应NX-D35
SP	LSP	4	LSP1	4208	1070	20592	5070					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	4	PID组指定1(LSP用)	4209	1071	20593	5071					—	不对应NX-D35
SP	LSP	4	LSP2	4210	1072	20594	5072					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	4	PID组指定2(LSP用)	4211	1073	20595	5073					—	不对应NX-D35
SP	LSP	4	LSP3	4212	1074	20596	5074					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	4	PID组指定3(LSP用)	4213	1075	20597	5075					—	不对应NX-D35
SP	LSP	4	LSP4	4214	1076	20598	5076					PID_PV	不对应NX-D35
SP	LSP	4	PID组指定4(LSP用)	4215	1077	20599	5077					—	不对应NX-D35

SP/RSP

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
SP	RSP	1	RSP	4240	1090	20624	5090		×		×	PID_PV	
SP	RSP	1	PID组指定(RSP用)	4241	1091	20625	5091					—	
SP	RSP	2	RSP	4244	1094	20628	5094		×		×	PID_PV	
SP	RSP	2	PID组指定(RSP用)	4245	1095	20629	5095					—	
SP	RSP	3	RSP	4248	1098	20632	5098		×		×	PID_PV	不对应NX-D35
SP	RSP	3	PID组指定(RSP用)	4249	1099	20633	5099					—	不对应NX-D35
SP	RSP	4	RSP	4252	109C	20636	509C		×		×	PID_PV	不对应NX-D35
SP	RSP	4	PID组指定(RSP用)	4253	109D	20637	509D					—	不对应NX-D35

SP/SP组态

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
SP	SP组态	1	SP限幅下限	4256	10A0	20640	50A0					PID_PV	
SP	SP组态	1	SP限幅上限	4257	10A1	20641	50A1					PID_PV	
SP	SP组态	2	SP限幅下限	4260	10A4	20644	50A4					PID_PV	
SP	SP组态	2	SP限幅上限	4261	10A5	20645	50A5					PID_PV	
SP	SP组态	3	SP限幅下限	4264	10A8	20648	50A8					PID_PV	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	SP限幅上限	4265	10A9	20649	50A9					PID_PV	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	SP限幅下限	4268	10AC	20652	50AC					PID_PV	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	SP限幅上限	4269	10AD	20653	50AD					PID_PV	不对应NX-D35
SP	SP组态	1	SP斜坡单位	4272	10B0	20656	50B0					—	
SP	SP组态	1	LSP用SP斜坡上升斜率	4273	10B1	20657	50B1					RAMP	
SP	SP组态	1	LSP用SP斜坡下降斜率	4274	10B2	20658	50B2					RAMP	
SP	SP组态	1	RSP跟踪	4275	10B3	20659	50B3					—	
SP	SP组态	1	RSP用SP斜坡上升斜率	4276	10B4	20660	50B4					RAMP	
SP	SP组态	1	RSP用SP斜坡下降斜率	4277	10B5	20661	50B5					RAMP	
SP	SP组态	1	LSP用PV启动	4280	10B8	20664	50B8					—	
SP	SP组态	1	RSP用PV启动	4281	10B9	20665	50B9					—	
SP	SP组态	2	SP斜坡单位	4288	10C0	20672	50C0					—	
SP	SP组态	2	LSP用SP斜坡上升斜率	4289	10C1	20673	50C1					RAMP	
SP	SP组态	2	LSP用SP斜坡下降斜率	4290	10C2	20674	50C2					RAMP	
SP	SP组态	2	RSP跟踪	4291	10C3	20675	50C3					—	
SP	SP组态	2	RSP用SP斜坡上升斜率	4292	10C4	20676	50C4					RAMP	
SP	SP组态	2	RSP用SP斜坡下降斜率	4293	10C5	20677	50C5					RAMP	
SP	SP组态	2	LSP用PV启动	4296	10C8	20680	50C8					—	
SP	SP组态	2	RSP用PV启动	4297	10C9	20681	50C9					—	
SP	SP组态	3	SP斜坡单位	4304	10D0	20688	50D0					—	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	LSP用SP斜坡上升斜率	4305	10D1	20689	50D1					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	LSP用SP斜坡下降斜率	4306	10D2	20690	50D2					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	RSP跟踪	4307	10D3	20691	50D3					—	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	RSP用SP斜坡上升斜率	4308	10D4	20692	50D4					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	RSP用SP斜坡下降斜率	4309	10D5	20693	50D5					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	LSP用PV启动	4312	10D8	20696	50D8					—	不对应NX-D35
SP	SP组态	3	RSP用PV启动	4313	10D9	20697	50D9					—	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	SP斜坡单位	4320	10E0	20704	50E0					—	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	LSP用SP斜坡上升斜率	4321	10E1	20705	50E1					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	LSP用SP斜坡下降斜率	4322	10E2	20706	50E2					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	RSP跟踪	4323	10E3	20707	50E3					—	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	RSP用SP斜坡上升斜率	4324	10E4	20708	50E4					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	RSP用SP斜坡下降斜率	4325	10E5	20709	50E5					RAMP	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	LSP用PV启动	4328	10E8	20712	50E8					—	不对应NX-D35
SP	SP组态	4	RSP用PV启动	4329	10E9	20713	50E9					—	不对应NX-D35

事件/事件设定

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
事件	事件设定(动作点)	1	事件主设定	4336	10F0	20720	50F0					EV	
事件	事件设定(动作点)	1	事件副设定	4337	10F1	20721	50F1					EV	
事件	事件设定(动作点)	2	事件主设定	4338	10F2	20722	50F2					EV	
事件	事件设定(动作点)	2	事件副设定	4339	10F3	20723	50F3					EV	
事件	事件设定(动作点)	3	事件主设定	4340	10F4	20724	50F4					EV	
事件	事件设定(动作点)	3	事件副设定	4341	10F5	20725	50F5					EV	
事件	事件设定(动作点)	4	事件主设定	4342	10F6	20726	50F6					EV	
事件	事件设定(动作点)	4	事件副设定	4343	10F7	20727	50F7					EV	
事件	事件设定(动作点)	5	事件主设定	4344	10F8	20728	50F8					EV	
事件	事件设定(动作点)	5	事件副设定	4345	10F9	20729	50F9					EV	
事件	事件设定(动作点)	6	事件主设定	4346	10FA	20730	50FA					EV	
事件	事件设定(动作点)	6	事件副设定	4347	10FB	20731	50FB					EV	
事件	事件设定(动作点)	7	事件主设定	4348	10FC	20732	50FC					EV	
事件	事件设定(动作点)	7	事件副设定	4349	10FD	20733	50FD					EV	
事件	事件设定(动作点)	8	事件主设定	4350	10FE	20734	50FE					EV	
事件	事件设定(动作点)	8	事件副设定	4351	10FF	20735	50FF					EV	
事件	事件设定(动作点)	9	事件主设定	4352	1100	20736	5100					EV	
事件	事件设定(动作点)	9	事件副设定	4353	1101	20737	5101					EV	
事件	事件设定(动作点)	10	事件主设定	4354	1102	20738	5102					EV	
事件	事件设定(动作点)	10	事件副设定	4355	1103	20739	5103					EV	
事件	事件设定(动作点)	11	事件主设定	4356	1104	20740	5104					EV	
事件	事件设定(动作点)	11	事件副设定	4357	1105	20741	5105					EV	
事件	事件设定(动作点)	12	事件主设定	4358	1106	20742	5106					EV	
事件	事件设定(动作点)	12	事件副设定	4359	1107	20743	5107					EV	
事件	事件设定(动作点)	13	事件主设定	4360	1108	20744	5108					EV	
事件	事件设定(动作点)	13	事件副设定	4361	1109	20745	5109					EV	
事件	事件设定(动作点)	14	事件主设定	4362	110A	20746	510A					EV	
事件	事件设定(动作点)	14	事件副设定	4363	110B	20747	510B					EV	
事件	事件设定(动作点)	15	事件主设定	4364	110C	20748	510C					EV	
事件	事件设定(动作点)	15	事件副设定	4365	110D	20749	510D					EV	
事件	事件设定(动作点)	16	事件主设定	4366	110E	20750	510E					EV	
事件	事件设定(动作点)	16	事件副设定	4367	110F	20751	510F					EV	
事件	事件设定(动作点)	17	事件主设定	4368	1110	20752	5110					EV	
事件	事件设定(动作点)	17	事件副设定	4369	1111	20753	5111					EV	
事件	事件设定(动作点)	18	事件主设定	4370	1112	20754	5112					EV	
事件	事件设定(动作点)	18	事件副设定	4371	1113	20755	5113					EV	
事件	事件设定(动作点)	19	事件主设定	4372	1114	20756	5114					EV	
事件	事件设定(动作点)	19	事件副设定	4373	1115	20757	5115					EV	
事件	事件设定(动作点)	20	事件主设定	4374	1116	20758	5116					EV	
事件	事件设定(动作点)	20	事件副设定	4375	1117	20759	5117					EV	
事件	事件设定(动作点)	21	事件主设定	4376	1118	20760	5118					EV	
事件	事件设定(动作点)	21	事件副设定	4377	1119	20761	5119					EV	
事件	事件设定(动作点)	22	事件主设定	4378	111A	20762	511A					EV	
事件	事件设定(动作点)	22	事件副设定	4379	111B	20763	511B					EV	
事件	事件设定(动作点)	23	事件主设定	4380	111C	20764	511C					EV	
事件	事件设定(动作点)	23	事件副设定	4381	111D	20765	511D					EV	
事件	事件设定(动作点)	24	事件主设定	4382	111E	20766	511E					EV	
事件	事件设定(动作点)	24	事件副设定	4383	111F	20767	511F					EV	

事件/事件组态

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
事件	事件组态	1	动作种类	4400	1130	20784	5130					—	
事件	事件组态	1	回路/通道指定	4401	1131	20785	5131					—	
事件	事件组态	1	正逆	4402	1132	20786	5132					—	
事件	事件组态	1	待机	4403	1133	20787	5133					—	
事件	事件组态	1	READY时动作	4404	1134	20788	5134					—	
事件	事件组态	1	小数点位置	4405	1135	20789	5135					—	
事件	事件组态	1	回差	4406	1136	20790	5136					EV	
事件	事件组态	1	ON延迟	4407	1137	20791	5137					1	
事件	事件组态	1	OFF延迟	4408	1138	20792	5138					1	
事件	事件组态	2	动作种类	4416	1140	20800	5140					—	
事件	事件组态	2	回路/通道指定	4417	1141	20801	5141					—	
事件	事件组态	2	正逆	4418	1142	20802	5142					—	
事件	事件组态	2	待机	4419	1143	20803	5143					—	
事件	事件组态	2	READY时动作	4420	1144	20804	5144					—	
事件	事件组态	2	小数点位置	4421	1145	20805	5145					—	
事件	事件组态	2	回差	4422	1146	20806	5146					EV	
事件	事件组态	2	ON延迟	4423	1147	20807	5147					1	
事件	事件组态	2	OFF延迟	4424	1148	20808	5148					1	
事件	事件组态	3	动作种类	4432	1150	20816	5150					—	
事件	事件组态	3	回路/通道指定	4433	1151	20817	5151					—	
事件	事件组态	3	正逆	4434	1152	20818	5152					—	
事件	事件组态	3	待机	4435	1153	20819	5153					—	
事件	事件组态	3	READY时动作	4436	1154	20820	5154					—	
事件	事件组态	3	小数点位置	4437	1155	20821	5155					—	
事件	事件组态	3	回差	4438	1156	20822	5156					EV	
事件	事件组态	3	ON延迟	4439	1157	20823	5157					1	
事件	事件组态	3	OFF延迟	4440	1158	20824	5158					1	
事件	事件组态	4	动作种类	4448	1160	20832	5160					—	
事件	事件组态	4	回路/通道指定	4449	1161	20833	5161					—	
事件	事件组态	4	正逆	4450	1162	20834	5162					—	
事件	事件组态	4	待机	4451	1163	20835	5163					—	
事件	事件组态	4	READY时动作	4452	1164	20836	5164					—	
事件	事件组态	4	小数点位置	4453	1165	20837	5165					—	
事件	事件组态	4	回差	4454	1166	20838	5166					EV	
事件	事件组态	4	ON延迟	4455	1167	20839	5167					1	
事件	事件组态	4	OFF延迟	4456	1168	20840	5168					1	
事件	事件组态	5	动作种类	4464	1170	20848	5170					—	
事件	事件组态	5	回路/通道指定	4465	1171	20849	5171					—	
事件	事件组态	5	正逆	4466	1172	20850	5172					—	
事件	事件组态	5	待机	4467	1173	20851	5173					—	
事件	事件组态	5	READY时动作	4468	1174	20852	5174					—	
事件	事件组态	5	小数点位置	4469	1175	20853	5175					—	
事件	事件组态	5	回差	4470	1176	20854	5176					EV	
事件	事件组态	5	ON延迟	4471	1177	20855	5177					1	
事件	事件组态	5	OFF延迟	4472	1178	20856	5178					1	
事件	事件组态	6	动作种类	4480	1180	20864	5180					—	
事件	事件组态	6	回路/通道指定	4481	1181	20865	5181					—	
事件	事件组态	6	正逆	4482	1182	20866	5182					—	
事件	事件组态	6	待机	4483	1183	20867	5183					—	
事件	事件组态	6	READY时动作	4484	1184	20868	5184					—	
事件	事件组态	6	小数点位置	4485	1185	20869	5185					—	
事件	事件组态	6	回差	4486	1186	20870	5186					EV	
事件	事件组态	6	ON延迟	4487	1187	20871	5187					1	
事件	事件组态	6	OFF延迟	4488	1188	20872	5188					1	

事件/事件组态

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
事件	事件组态	7	动作种类	4496	1190	20880	5190					—	
事件	事件组态	7	回路/通道指定	4497	1191	20881	5191					—	
事件	事件组态	7	正逆	4498	1192	20882	5192					—	
事件	事件组态	7	待机	4499	1193	20883	5193					—	
事件	事件组态	7	READY时动作	4500	1194	20884	5194					—	
事件	事件组态	7	小数点位置	4501	1195	20885	5195					—	
事件	事件组态	7	回差	4502	1196	20886	5196					EV	
事件	事件组态	7	ON延迟	4503	1197	20887	5197					1	
事件	事件组态	7	OFF延迟	4504	1198	20888	5198					1	
事件	事件组态	8	动作种类	4512	11A0	20896	51A0					—	
事件	事件组态	8	回路/通道指定	4513	11A1	20897	51A1					—	
事件	事件组态	8	正逆	4514	11A2	20898	51A2					—	
事件	事件组态	8	待机	4515	11A3	20899	51A3					—	
事件	事件组态	8	READY时动作	4516	11A4	20900	51A4					—	
事件	事件组态	8	小数点位置	4517	11A5	20901	51A5					—	
事件	事件组态	8	回差	4518	11A6	20902	51A6					EV	
事件	事件组态	8	ON延迟	4519	11A7	20903	51A7					1	
事件	事件组态	8	OFF延迟	4520	11A8	20904	51A8					1	
事件	事件组态	9	动作种类	4528	11B0	20912	51B0					—	
事件	事件组态	9	回路/通道指定	4529	11B1	20913	51B1					—	
事件	事件组态	9	正逆	4530	11B2	20914	51B2					—	
事件	事件组态	9	待机	4531	11B3	20915	51B3					—	
事件	事件组态	9	READY时动作	4532	11B4	20916	51B4					—	
事件	事件组态	9	小数点位置	4533	11B5	20917	51B5					—	
事件	事件组态	9	回差	4534	11B6	20918	51B6					EV	
事件	事件组态	9	ON延迟	4535	11B7	20919	51B7					1	
事件	事件组态	9	OFF延迟	4536	11B8	20920	51B8					1	
事件	事件组态	10	动作种类	4544	11C0	20928	51C0					—	
事件	事件组态	10	回路/通道指定	4545	11C1	20929	51C1					—	
事件	事件组态	10	正逆	4546	11C2	20930	51C2					—	
事件	事件组态	10	待机	4547	11C3	20931	51C3					—	
事件	事件组态	10	READY时动作	4548	11C4	20932	51C4					—	
事件	事件组态	10	小数点位置	4549	11C5	20933	51C5					—	
事件	事件组态	10	回差	4550	11C6	20934	51C6					EV	
事件	事件组态	10	ON延迟	4551	11C7	20935	51C7					1	
事件	事件组态	10	OFF延迟	4552	11C8	20936	51C8					1	
事件	事件组态	11	动作种类	4560	11D0	20944	51D0					—	
事件	事件组态	11	回路/通道指定	4561	11D1	20945	51D1					—	
事件	事件组态	11	正逆	4562	11D2	20946	51D2					—	
事件	事件组态	11	待机	4563	11D3	20947	51D3					—	
事件	事件组态	11	READY时动作	4564	11D4	20948	51D4					—	
事件	事件组态	11	小数点位置	4565	11D5	20949	51D5					—	
事件	事件组态	11	回差	4566	11D6	20950	51D6					EV	
事件	事件组态	11	ON延迟	4567	11D7	20951	51D7					1	
事件	事件组态	11	OFF延迟	4568	11D8	20952	51D8					1	
事件	事件组态	12	动作种类	4576	11E0	20960	51E0					—	
事件	事件组态	12	回路/通道指定	4577	11E1	20961	51E1					—	
事件	事件组态	12	正逆	4578	11E2	20962	51E2					—	
事件	事件组态	12	待机	4579	11E3	20963	51E3					—	
事件	事件组态	12	READY时动作	4580	11E4	20964	51E4					—	
事件	事件组态	12	小数点位置	4581	11E5	20965	51E5					—	
事件	事件组态	12	回差	4582	11E6	20966	51E6					EV	
事件	事件组态	12	ON延迟	4583	11E7	20967	51E7					1	
事件	事件组态	12	OFF延迟	4584	11E8	20968	51E8					1	

事件/事件组态

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
事件	事件组态	13	动作种类	4592	11F0	20976	51F0					—	
事件	事件组态	13	回路/通道指定	4593	11F1	20977	51F1					—	
事件	事件组态	13	正逆	4594	11F2	20978	51F2					—	
事件	事件组态	13	待机	4595	11F3	20979	51F3					—	
事件	事件组态	13	READY时动作	4596	11F4	20980	51F4					—	
事件	事件组态	13	小数点位置	4597	11F5	20981	51F5					—	
事件	事件组态	13	回差	4598	11F6	20982	51F6					EV	
事件	事件组态	13	ON延迟	4599	11F7	20983	51F7					1	
事件	事件组态	13	OFF延迟	4600	11F8	20984	51F8					1	
事件	事件组态	14	动作种类	4608	1200	20992	5200					—	
事件	事件组态	14	回路/通道指定	4609	1201	20993	5201					—	
事件	事件组态	14	正逆	4610	1202	20994	5202					—	
事件	事件组态	14	待机	4611	1203	20995	5203					—	
事件	事件组态	14	READY时动作	4612	1204	20996	5204					—	
事件	事件组态	14	小数点位置	4613	1205	20997	5205					—	
事件	事件组态	14	回差	4614	1206	20998	5206					EV	
事件	事件组态	14	ON延迟	4615	1207	20999	5207					1	
事件	事件组态	14	OFF延迟	4616	1208	21000	5208					1	
事件	事件组态	15	动作种类	4624	1210	21008	5210					—	
事件	事件组态	15	回路/通道指定	4625	1211	21009	5211					—	
事件	事件组态	15	正逆	4626	1212	21010	5212					—	
事件	事件组态	15	待机	4627	1213	21011	5213					—	
事件	事件组态	15	READY时动作	4628	1214	21012	5214					—	
事件	事件组态	15	小数点位置	4629	1215	21013	5215					—	
事件	事件组态	15	回差	4630	1216	21014	5216					EV	
事件	事件组态	15	ON延迟	4631	1217	21015	5217					1	
事件	事件组态	15	OFF延迟	4632	1218	21016	5218					1	
事件	事件组态	16	动作种类	4640	1220	21024	5220					—	
事件	事件组态	16	回路/通道指定	4641	1221	21025	5221					—	
事件	事件组态	16	正逆	4642	1222	21026	5222					—	
事件	事件组态	16	待机	4643	1223	21027	5223					—	
事件	事件组态	16	READY时动作	4644	1224	21028	5224					—	
事件	事件组态	16	小数点位置	4645	1225	21029	5225					—	
事件	事件组态	16	回差	4646	1226	21030	5226					EV	
事件	事件组态	16	ON延迟	4647	1227	21031	5227					1	
事件	事件组态	16	OFF延迟	4648	1228	21032	5228					1	
事件	事件组态	17	动作种类	4656	1230	21040	5230					—	
事件	事件组态	17	回路/通道指定	4657	1231	21041	5231					—	
事件	事件组态	17	正逆	4658	1232	21042	5232					—	
事件	事件组态	17	待机	4659	1233	21043	5233					—	
事件	事件组态	17	READY时动作	4660	1234	21044	5234					—	
事件	事件组态	17	小数点位置	4661	1235	21045	5235					—	
事件	事件组态	17	回差	4662	1236	21046	5236					EV	
事件	事件组态	17	ON延迟	4663	1237	21047	5237					1	
事件	事件组态	17	OFF延迟	4664	1238	21048	5238					1	
事件	事件组态	18	动作种类	4672	1240	21056	5240					—	
事件	事件组态	18	回路/通道指定	4673	1241	21057	5241					—	
事件	事件组态	18	正逆	4674	1242	21058	5242					—	
事件	事件组态	18	待机	4675	1243	21059	5243					—	
事件	事件组态	18	READY时动作	4676	1244	21060	5244					—	
事件	事件组态	18	小数点位置	4677	1245	21061	5245					—	
事件	事件组态	18	回差	4678	1246	21062	5246					EV	
事件	事件组态	18	ON延迟	4679	1247	21063	5247					1	
事件	事件组态	18	OFF延迟	4680	1248	21064	5248					1	

事件/事件组态

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
事件	事件组态	19	动作种类	4688	1250	21072	5250					—	
事件	事件组态	19	回路/通道指定	4689	1251	21073	5251					—	
事件	事件组态	19	正逆	4690	1252	21074	5252					—	
事件	事件组态	19	待机	4691	1253	21075	5253					—	
事件	事件组态	19	READY时动作	4692	1254	21076	5254					—	
事件	事件组态	19	小数点位置	4693	1255	21077	5255					—	
事件	事件组态	19	回差	4694	1256	21078	5256					EV	
事件	事件组态	19	ON延迟	4695	1257	21079	5257					1	
事件	事件组态	19	OFF延迟	4696	1258	21080	5258					1	
事件	事件组态	20	动作种类	4704	1260	21088	5260					—	
事件	事件组态	20	回路/通道指定	4705	1261	21089	5261					—	
事件	事件组态	20	正逆	4706	1262	21090	5262					—	
事件	事件组态	20	待机	4707	1263	21091	5263					—	
事件	事件组态	20	READY时动作	4708	1264	21092	5264					—	
事件	事件组态	20	小数点位置	4709	1265	21093	5265					—	
事件	事件组态	20	回差	4710	1266	21094	5266					EV	
事件	事件组态	20	ON延迟	4711	1267	21095	5267					1	
事件	事件组态	20	OFF延迟	4712	1268	21096	5268					1	
事件	事件组态	21	动作种类	4720	1270	21104	5270					—	
事件	事件组态	21	回路/通道指定	4721	1271	21105	5271					—	
事件	事件组态	21	正逆	4722	1272	21106	5272					—	
事件	事件组态	21	待机	4723	1273	21107	5273					—	
事件	事件组态	21	READY时动作	4724	1274	21108	5274					—	
事件	事件组态	21	小数点位置	4725	1275	21109	5275					—	
事件	事件组态	21	回差	4726	1276	21110	5276					EV	
事件	事件组态	21	ON延迟	4727	1277	21111	5277					1	
事件	事件组态	21	OFF延迟	4728	1278	21112	5278					1	
事件	事件组态	22	动作种类	4736	1280	21120	5280					—	
事件	事件组态	22	回路/通道指定	4737	1281	21121	5281					—	
事件	事件组态	22	正逆	4738	1282	21122	5282					—	
事件	事件组态	22	待机	4739	1283	21123	5283					—	
事件	事件组态	22	READY时动作	4740	1284	21124	5284					—	
事件	事件组态	22	小数点位置	4741	1285	21125	5285					—	
事件	事件组态	22	回差	4742	1286	21126	5286					EV	
事件	事件组态	22	ON延迟	4743	1287	21127	5287					1	
事件	事件组态	22	OFF延迟	4744	1288	21128	5288					1	
事件	事件组态	23	动作种类	4752	1290	21136	5290					—	
事件	事件组态	23	回路/通道指定	4753	1291	21137	5291					—	
事件	事件组态	23	正逆	4754	1292	21138	5292					—	
事件	事件组态	23	待机	4755	1293	21139	5293					—	
事件	事件组态	23	READY时动作	4756	1294	21140	5294					—	
事件	事件组态	23	小数点位置	4757	1295	21141	5295					—	
事件	事件组态	23	回差	4758	1296	21142	5296					EV	
事件	事件组态	23	ON延迟	4759	1297	21143	5297					1	
事件	事件组态	23	OFF延迟	4760	1298	21144	5298					1	
事件	事件组态	24	动作种类	4768	12A0	21152	52A0					—	
事件	事件组态	24	回路/通道指定	4769	12A1	21153	52A1					—	
事件	事件组态	24	正逆	4770	12A2	21154	52A2					—	
事件	事件组态	24	待机	4771	12A3	21155	52A3					—	
事件	事件组态	24	READY时动作	4772	12A4	21156	52A4					—	
事件	事件组态	24	小数点位置	4773	12A5	21157	52A5					—	
事件	事件组态	24	回差	4774	12A6	21158	52A6					EV	
事件	事件组态	24	ON延迟	4775	12A7	21159	52A7					1	
事件	事件组态	24	OFF延迟	4776	12A8	21160	52A8					1	

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
PID	PID	1	比例带1	7024	1B70	23408	5B70					1	
PID	PID	1	积分时间1	7025	1B71	23409	5B71					PID	
PID	PID	1	微分时间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	手动复位1	7029	1B75	23413	5B75					1	
PID	PID	1	冷却侧 比例带1	7030	1B76	23414	5B76					1	
PID	PID	1	冷却侧 积分时间1	7031	1B77	23415	5B77					PID	
PID	PID	1	冷却侧 微分时间1	7032	1B78	23416	5B78					PID	
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限1	7033	1B79	23417	5B79					1	
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限1	7034	1B7A	23418	5B7A					1	
PID	PID	1	差动1	7035	1B7B	23419	5B7B					PID_PV	
PID	PID	1	比例带2	7040	1B80	23424	5B80					1	
PID	PID	1	积分时间2	7041	1B81	23425	5B81					PID	
PID	PID	1	微分时间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	手动复位2	7045	1B85	23429	5B85					1	
PID	PID	1	冷却侧 比例带2	7046	1B86	23430	5B86					1	
PID	PID	1	冷却侧 积分时间2	7047	1B87	23431	5B87					PID	
PID	PID	1	冷却侧 微分时间2	7048	1B88	23432	5B88					PID	
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限2	7049	1B89	23433	5B89					1	
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限2	7050	1B8A	23434	5B8A					1	
PID	PID	1	差动2	7051	1B8B	23435	5B8B					PID_PV	
PID	PID	1	比例带3	7056	1B90	23440	5B90					1	
PID	PID	1	积分时间3	7057	1B91	23441	5B91					PID	
PID	PID	1	微分时间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	手动复位3	7061	1B95	23445	5B95					1	
PID	PID	1	冷却侧 比例带3	7062	1B96	23446	5B96					1	
PID	PID	1	冷却侧 积分时间3	7063	1B97	23447	5B97					PID	
PID	PID	1	冷却侧 微分时间3	7064	1B98	23448	5B98					PID	
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限3	7065	1B99	23449	5B99					1	
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限3	7066	1B9A	23450	5B9A					1	
PID	PID	1	差动3	7067	1B9B	23451	5B9B					PID_PV	
PID	PID	1	比例带4	7072	1BA0	23456	5BA0					1	
PID	PID	1	积分时间4	7073	1BA1	23457	5BA1					PID	
PID	PID	1	微分时间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	手动复位4	7077	1BA5	23461	5BA5					1	
PID	PID	1	冷却侧 比例带4	7078	1BA6	23462	5BA6					1	
PID	PID	1	冷却侧 积分时间4	7079	1BA7	23463	5BA7					PID	
PID	PID	1	冷却侧 微分时间4	7080	1BA8	23464	5BA8					PID	
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限4	7081	1BA9	23465	5BA9					1	
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限4	7082	1BAA	23466	5BAA					1	
PID	PID	1	差动4	7083	1BAB	23467	5BAB					PID_PV	

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
PID	PID	2	比例带1	7280	1C70	23664	5C70					1	
PID	PID	2	积分时间1	7281	1C71	23665	5C71					PID	
PID	PID	2	微分时间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	手动复位1	7285	1C75	23669	5C75					1	
PID	PID	2	冷却侧 比例带1	7286	1C76	23670	5C76					1	
PID	PID	2	冷却侧 积分时间1	7287	1C77	23671	5C77					PID	
PID	PID	2	冷却侧 微分时间1	7288	1C78	23672	5C78					PID	
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限1	7289	1C79	23673	5C79					1	
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限1	7290	1C7A	23674	5C7A					1	
PID	PID	2	差动1	7291	1C7B	23675	5C7B					PID_PV	
PID	PID	2	比例带2	7296	1C80	23680	5C80					1	
PID	PID	2	积分时间2	7297	1C81	23681	5C81					PID	
PID	PID	2	微分时间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	手动复位2	7301	1C85	23685	5C85					1	
PID	PID	2	冷却侧 比例带2	7302	1C86	23686	5C86					1	
PID	PID	2	冷却侧 积分时间2	7303	1C87	23687	5C87					PID	
PID	PID	2	冷却侧 微分时间2	7304	1C88	23688	5C88					PID	
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限2	7305	1C89	23689	5C89					1	
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限2	7306	1C8A	23690	5C8A					1	
PID	PID	2	差动2	7307	1C8B	23691	5C8B					PID_PV	
PID	PID	2	比例带3	7312	1C90	23696	5C90					1	
PID	PID	2	积分时间3	7313	1C91	23697	5C91					PID	
PID	PID	2	微分时间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	手动复位3	7317	1C95	23701	5C95					1	
PID	PID	2	冷却侧 比例带3	7318	1C96	23702	5C96					1	
PID	PID	2	冷却侧 积分时间3	7319	1C97	23703	5C97					PID	
PID	PID	2	冷却侧 微分时间3	7320	1C98	23704	5C98					PID	
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限3	7321	1C99	23705	5C99					1	
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限3	7322	1C9A	23706	5C9A					1	
PID	PID	2	差动3	7323	1C9B	23707	5C9B					PID_PV	
PID	PID	2	比例带4	7328	1CA0	23712	5CA0					1	
PID	PID	2	积分时间4	7329	1CA1	23713	5CA1					PID	
PID	PID	2	微分时间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	手动复位4	7333	1CA5	23717	5CA5					1	
PID	PID	2	冷却侧 比例带4	7334	1CA6	23718	5CA6					1	
PID	PID	2	冷却侧 积分时间4	7335	1CA7	23719	5CA7					PID	
PID	PID	2	冷却侧 微分时间4	7336	1CA8	23720	5CA8					PID	
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限4	7337	1CA9	23721	5CA9					1	
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限4	7338	1CAA	23722	5CAA					1	
PID	PID	2	差动4	7339	1CAB	23723	5CAB					PID_PV	

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
PID	PID	3	比例带1	7536	1D70	23920	5D70					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	积分时间1	7537	1D71	23921	5D71					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	微分时间1	7538	1D72	23922	5D72					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量下限1	7539	1D73	23923	5D73					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量上限1	7540	1D74	23924	5D74					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	手动复位1	7541	1D75	23925	5D75					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 比例带1	7542	1D76	23926	5D76					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 积分时间1	7543	1D77	23927	5D77					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 微分时间1	7544	1D78	23928	5D78					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限1	7545	1D79	23929	5D79					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限1	7546	1D7A	23930	5D7A					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	差动1	7547	1D7B	23931	5D7B					PID_PV	不对应NX-D35
PID	PID	3	比例带2	7552	1D80	23936	5D80					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	积分时间2	7553	1D81	23937	5D81					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	微分时间2	7554	1D82	23938	5D82					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量下限2	7555	1D83	23939	5D83					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量上限2	7556	1D84	23940	5D84					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	手动复位2	7557	1D85	23941	5D85					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 比例带2	7558	1D86	23942	5D86					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 积分时间2	7559	1D87	23943	5D87					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 微分时间2	7560	1D88	23944	5D88					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限2	7561	1D89	23945	5D89					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限2	7562	1D8A	23946	5D8A					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	差动2	7563	1D8B	23947	5D8B					PID_PV	不对应NX-D35
PID	PID	3	比例带3	7568	1D90	23952	5D90					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	积分时间3	7569	1D91	23953	5D91					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	微分时间3	7570	1D92	23954	5D92					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量下限3	7571	1D93	23955	5D93					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量上限3	7572	1D94	23956	5D94					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	手动复位3	7573	1D95	23957	5D95					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 比例带3	7574	1D96	23958	5D96					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 积分时间3	7575	1D97	23959	5D97					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 微分时间3	7576	1D98	23960	5D98					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限3	7577	1D99	23961	5D99					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限3	7578	1D9A	23962	5D9A					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	差动3	7579	1D9B	23963	5D9B					PID_PV	不对应NX-D35
PID	PID	3	比例带4	7584	1DA0	23968	5DA0					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	积分时间4	7585	1DA1	23969	5DA1					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	微分时间4	7586	1DA2	23970	5DA2					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量下限4	7587	1DA3	23971	5DA3					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	操作量上限4	7588	1DA4	23972	5DA4					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	手动复位4	7589	1DA5	23973	5DA5					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 比例带4	7590	1DA6	23974	5DA6					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 积分时间4	7591	1DA7	23975	5DA7					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 微分时间4	7592	1DA8	23976	5DA8					PID	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限4	7593	1DA9	23977	5DA9					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限4	7594	1DAA	23978	5DAA					1	不对应NX-D35
PID	PID	3	差动4	7595	1DAB	23979	5DAB					PID_PV	不对应NX-D35
PID	PID	4	比例带1	7792	1E70	24176	5E70					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	积分时间1	7793	1E71	24177	5E71					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	微分时间1	7794	1E72	24178	5E72					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量下限1	7795	1E73	24179	5E73					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量上限1	7796	1E74	24180	5E74					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	手动复位1	7797	1E75	24181	5E75					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 比例带1	7798	1E76	24182	5E76					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 积分时间1	7799	1E77	24183	5E77					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 微分时间1	7800	1E78	24184	5E78					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限1	7801	1E79	24185	5E79					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限1	7802	1E7A	24186	5E7A					1	不对应NX-D35

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
PID	PID	4	差动1	7803	1E7B	24187	5E7B					PID_PV	不对应NX-D35
PID	PID	4	比例带2	7808	1E80	24192	5E80					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	积分时间2	7809	1E81	24193	5E81					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	微分时间2	7810	1E82	24194	5E82					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量下限2	7811	1E83	24195	5E83					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量上限2	7812	1E84	24196	5E84					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	手动复位2	7813	1E85	24197	5E85					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 比例带2	7814	1E86	24198	5E86					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 积分时间2	7815	1E87	24199	5E87					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 微分时间2	7816	1E88	24200	5E88					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限2	7817	1E89	24201	5E89					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限2	7818	1E8A	24202	5E8A					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	差动2	7819	1E8B	24203	5E8B					PID_PV	不对应NX-D35
PID	PID	4	比例带3	7824	1E90	24208	5E90					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	积分时间3	7825	1E91	24209	5E91					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	微分时间3	7826	1E92	24210	5E92					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量下限3	7827	1E93	24211	5E93					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量上限3	7828	1E94	24212	5E94					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	手动复位3	7829	1E95	24213	5E95					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 比例带3	7830	1E96	24214	5E96					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 积分时间3	7831	1E97	24215	5E97					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 微分时间3	7832	1E98	24216	5E98					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限3	7833	1E99	24217	5E99					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限3	7834	1E9A	24218	5E9A					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	差动3	7835	1E9B	24219	5E9B					PID_PV	不对应NX-D35
PID	PID	4	比例带4	7840	1EA0	24224	5EA0					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	积分时间4	7841	1EA1	24225	5EA1					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	微分时间4	7842	1EA2	24226	5EA2					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量下限4	7843	1EA3	24227	5EA3					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	操作量上限4	7844	1EA4	24228	5EA4					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	手动复位4	7845	1EA5	24229	5EA5					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 比例带4	7846	1EA6	24230	5EA6					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 积分时间4	7847	1EA7	24231	5EA7					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 微分时间4	7848	1EA8	24232	5EA8					PID	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限4	7849	1EA9	24233	5EA9					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限4	7850	1EAA	24234	5EAA					1	不对应NX-D35
PID	PID	4	差动4	7851	1EAB	24235	5EAB					PID_PV	不对应NX-D35

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
功能	折线表	1	折点小数点位置	8432	20F0	24816	60F0					—	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A1	8433	20F1	24817	60F1					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A2	8434	20F2	24818	60F2					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A3	8435	20F3	24819	60F3					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A4	8436	20F4	24820	60F4					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A5	8437	20F5	24821	60F5					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A6	8438	20F6	24822	60F6					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A7	8439	20F7	24823	60F7					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A8	8440	20F8	24824	60F8					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A9	8441	20F9	24825	60F9					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A10	8442	20FA	24826	60FA					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A11	8443	20FB	24827	60FB					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A12	8444	20FC	24828	60FC					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A13	8445	20FD	24829	60FD					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A14	8446	20FE	24830	60FE					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A15	8447	20FF	24831	60FF					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A16	8448	2100	24832	6100					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A17	8449	2101	24833	6101					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A18	8450	2102	24834	6102					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A19	8451	2103	24835	6103					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 A20	8452	2104	24836	6104					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B1	8453	2105	24837	6105					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B2	8454	2106	24838	6106					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B3	8455	2107	24839	6107					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B4	8456	2108	24840	6108					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B5	8457	2109	24841	6109					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B6	8458	210A	24842	610A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B7	8459	210B	24843	610B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B8	8460	210C	24844	610C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B9	8461	210D	24845	610D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B10	8462	210E	24846	610E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B11	8463	210F	24847	610F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B12	8464	2110	24848	6110					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B13	8465	2111	24849	6111					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B14	8466	2112	24850	6112					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B15	8467	2113	24851	6113					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B16	8468	2114	24852	6114					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B17	8469	2115	24853	6115					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B18	8470	2116	24854	6116					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B19	8471	2117	24855	6117					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	1	折点 B20	8472	2118	24856	6118					TBL	不对应NX-D15

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	折线表	2	折点小数点位置	8480	2120	24864	6120					—	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A1	8481	2121	24865	6121					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A2	8482	2122	24866	6122					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A3	8483	2123	24867	6123					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A4	8484	2124	24868	6124					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A5	8485	2125	24869	6125					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A6	8486	2126	24870	6126					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A7	8487	2127	24871	6127					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A8	8488	2128	24872	6128					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A9	8489	2129	24873	6129					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A10	8490	212A	24874	612A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A11	8491	212B	24875	612B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A12	8492	212C	24876	612C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A13	8493	212D	24877	612D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A14	8494	212E	24878	612E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A15	8495	212F	24879	612F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A16	8496	2130	24880	6130					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A17	8497	2131	24881	6131					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A18	8498	2132	24882	6132					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A19	8499	2133	24883	6133					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 A20	8500	2134	24884	6134					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B1	8501	2135	24885	6135					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B2	8502	2136	24886	6136					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B3	8503	2137	24887	6137					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B4	8504	2138	24888	6138					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B5	8505	2139	24889	6139					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B6	8506	213A	24890	613A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B7	8507	213B	24891	613B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B8	8508	213C	24892	613C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B9	8509	213D	24893	613D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B10	8510	213E	24894	613E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B11	8511	213F	24895	613F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B12	8512	2140	24896	6140					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B13	8513	2141	24897	6141					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B14	8514	2142	24898	6142					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B15	8515	2143	24899	6143					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B16	8516	2144	24900	6144					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B17	8517	2145	24901	6145					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B18	8518	2146	24902	6146					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B19	8519	2147	24903	6147					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	2	折点 B20	8520	2148	24904	6148					TBL	不对应NX-D15

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	折线表	3	折点小数点位置	8528	2150	24912	6150					—	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A1	8529	2151	24913	6151					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A2	8530	2152	24914	6152					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A3	8531	2153	24915	6153					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A4	8532	2154	24916	6154					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A5	8533	2155	24917	6155					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A6	8534	2156	24918	6156					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A7	8535	2157	24919	6157					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A8	8536	2158	24920	6158					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A9	8537	2159	24921	6159					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A10	8538	215A	24922	615A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A11	8539	215B	24923	615B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A12	8540	215C	24924	615C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A13	8541	215D	24925	615D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A14	8542	215E	24926	615E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A15	8543	215F	24927	615F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A16	8544	2160	24928	6160					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A17	8545	2161	24929	6161					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A18	8546	2162	24930	6162					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A19	8547	2163	24931	6163					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 A20	8548	2164	24932	6164					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B1	8549	2165	24933	6165					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B2	8550	2166	24934	6166					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B3	8551	2167	24935	6167					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B4	8552	2168	24936	6168					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B5	8553	2169	24937	6169					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B6	8554	216A	24938	616A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B7	8555	216B	24939	616B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B8	8556	216C	24940	616C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B9	8557	216D	24941	616D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B10	8558	216E	24942	616E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B11	8559	216F	24943	616F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B12	8560	2170	24944	6170					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B13	8561	2171	24945	6171					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B14	8562	2172	24946	6172					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B15	8563	2173	24947	6173					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B16	8564	2174	24948	6174					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B17	8565	2175	24949	6175					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B18	8566	2176	24950	6176					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B19	8567	2177	24951	6177					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	3	折点 B20	8568	2178	24952	6178					TBL	不对应NX-D15

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	折线表	4	折点小数点位置	8576	2180	24960	6180					—	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A1	8577	2181	24961	6181					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A2	8578	2182	24962	6182					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A3	8579	2183	24963	6183					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A4	8580	2184	24964	6184					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A5	8581	2185	24965	6185					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A6	8582	2186	24966	6186					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A7	8583	2187	24967	6187					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A8	8584	2188	24968	6188					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A9	8585	2189	24969	6189					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A10	8586	218A	24970	618A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A11	8587	218B	24971	618B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A12	8588	218C	24972	618C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A13	8589	218D	24973	618D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A14	8590	218E	24974	618E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A15	8591	218F	24975	618F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A16	8592	2190	24976	6190					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A17	8593	2191	24977	6191					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A18	8594	2192	24978	6192					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A19	8595	2193	24979	6193					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 A20	8596	2194	24980	6194					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B1	8597	2195	24981	6195					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B2	8598	2196	24982	6196					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B3	8599	2197	24983	6197					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B4	8600	2198	24984	6198					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B5	8601	2199	24985	6199					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B6	8602	219A	24986	619A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B7	8603	219B	24987	619B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B8	8604	219C	24988	619C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B9	8605	219D	24989	619D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B10	8606	219E	24990	619E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B11	8607	219F	24991	619F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B12	8608	21A0	24992	61A0					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B13	8609	21A1	24993	61A1					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B14	8610	21A2	24994	61A2					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B15	8611	21A3	24995	61A3					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B16	8612	21A4	24996	61A4					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B17	8613	21A5	24997	61A5					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B18	8614	21A6	24998	61A6					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B19	8615	21A7	24999	61A7					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	4	折点 B20	8616	21A8	25000	61A8					TBL	不对应NX-D15

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	折线表	5	折点小数点位置	8624	21B0	25008	61B0					—	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A1	8625	21B1	25009	61B1					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A2	8626	21B2	25010	61B2					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A3	8627	21B3	25011	61B3					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A4	8628	21B4	25012	61B4					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A5	8629	21B5	25013	61B5					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A6	8630	21B6	25014	61B6					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A7	8631	21B7	25015	61B7					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A8	8632	21B8	25016	61B8					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A9	8633	21B9	25017	61B9					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A10	8634	21BA	25018	61BA					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A11	8635	21BB	25019	61BB					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A12	8636	21BC	25020	61BC					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A13	8637	21BD	25021	61BD					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A14	8638	21BE	25022	61BE					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A15	8639	21BF	25023	61BF					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A16	8640	21C0	25024	61C0					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A17	8641	21C1	25025	61C1					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A18	8642	21C2	25026	61C2					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A19	8643	21C3	25027	61C3					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点A20	8644	21C4	25028	61C4					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B1	8645	21C5	25029	61C5					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B2	8646	21C6	25030	61C6					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B3	8647	21C7	25031	61C7					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B4	8648	21C8	25032	61C8					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B5	8649	21C9	25033	61C9					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B6	8650	21CA	25034	61CA					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B7	8651	21CB	25035	61CB					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B8	8652	21CC	25036	61CC					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B9	8653	21CD	25037	61CD					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B10	8654	21CE	25038	61CE					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B11	8655	21CF	25039	61CF					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B12	8656	21D0	25040	61D0					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B13	8657	21D1	25041	61D1					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B14	8658	21D2	25042	61D2					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B15	8659	21D3	25043	61D3					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B16	8660	21D4	25044	61D4					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B17	8661	21D5	25045	61D5					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B18	8662	21D6	25046	61D6					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B19	8663	21D7	25047	61D7					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	5	折点B20	8664	21D8	25048	61D8					TBL	不对应NX-D15

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	折线表	6	折点小数点位置	8672	21E0	25056	61E0					—	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A1	8673	21E1	25057	61E1					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A2	8674	21E2	25058	61E2					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A3	8675	21E3	25059	61E3					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A4	8676	21E4	25060	61E4					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A5	8677	21E5	25061	61E5					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A6	8678	21E6	25062	61E6					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A7	8679	21E7	25063	61E7					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A8	8680	21E8	25064	61E8					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A9	8681	21E9	25065	61E9					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A10	8682	21EA	25066	61EA					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A11	8683	21EB	25067	61EB					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A12	8684	21EC	25068	61EC					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A13	8685	21ED	25069	61ED					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A14	8686	21EE	25070	61EE					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A15	8687	21EF	25071	61EF					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A16	8688	21F0	25072	61F0					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A17	8689	21F1	25073	61F1					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A18	8690	21F2	25074	61F2					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A19	8691	21F3	25075	61F3					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点A20	8692	21F4	25076	61F4					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B1	8693	21F5	25077	61F5					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B2	8694	21F6	25078	61F6					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B3	8695	21F7	25079	61F7					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B4	8696	21F8	25080	61F8					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B5	8697	21F9	25081	61F9					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B6	8698	21FA	25082	61FA					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B7	8699	21FB	25083	61FB					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B8	8700	21FC	25084	61FC					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B9	8701	21FD	25085	61FD					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B10	8702	21FE	25086	61FE					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B11	8703	21FF	25087	61FF					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B12	8704	2200	25088	6200					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B13	8705	2201	25089	6201					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B14	8706	2202	25090	6202					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B15	8707	2203	25091	6203					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B16	8708	2204	25092	6204					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B17	8709	2205	25093	6205					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B18	8710	2206	25094	6206					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B19	8711	2207	25095	6207					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	6	折点B20	8712	2208	25096	6208					TBL	不对应NX-D15

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
功能	折线表	7	折点小数点位置	8720	2210	25104	6210					—	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A1	8721	2211	25105	6211					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A2	8722	2212	25106	6212					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A3	8723	2213	25107	6213					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A4	8724	2214	25108	6214					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A5	8725	2215	25109	6215					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A6	8726	2216	25110	6216					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A7	8727	2217	25111	6217					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A8	8728	2218	25112	6218					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A9	8729	2219	25113	6219					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A10	8730	221A	25114	621A					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A11	8731	221B	25115	621B					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A12	8732	221C	25116	621C					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A13	8733	221D	25117	621D					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A14	8734	221E	25118	621E					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A15	8735	221F	25119	621F					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A16	8736	2220	25120	6220					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A17	8737	2221	25121	6221					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A18	8738	2222	25122	6222					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A19	8739	2223	25123	6223					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 A20	8740	2224	25124	6224					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B1	8741	2225	25125	6225					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B2	8742	2226	25126	6226					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B3	8743	2227	25127	6227					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B4	8744	2228	25128	6228					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B5	8745	2229	25129	6229					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B6	8746	222A	25130	622A					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B7	8747	222B	25131	622B					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B8	8748	222C	25132	622C					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B9	8749	222D	25133	622D					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B10	8750	222E	25134	622E					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B11	8751	222F	25135	622F					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B12	8752	2230	25136	6230					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B13	8753	2231	25137	6231					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B14	8754	2232	25138	6232					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B15	8755	2233	25139	6233					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B16	8756	2234	25140	6234					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B17	8757	2235	25141	6235					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B18	8758	2236	25142	6236					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B19	8759	2237	25143	6237					TBL	不对应 NX-D15
功能	折线表	7	折点 B20	8760	2238	25144	6238					TBL	不对应 NX-D15

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	折线表	8	折点小数点位置	8768	2240	25152	6240					—	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A1	8769	2241	25153	6241					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A2	8770	2242	25154	6242					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A3	8771	2243	25155	6243					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A4	8772	2244	25156	6244					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A5	8773	2245	25157	6245					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A6	8774	2246	25158	6246					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A7	8775	2247	25159	6247					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A8	8776	2248	25160	6248					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A9	8777	2249	25161	6249					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A10	8778	224A	25162	624A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A11	8779	224B	25163	624B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A12	8780	224C	25164	624C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A13	8781	224D	25165	624D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A14	8782	224E	25166	624E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A15	8783	224F	25167	624F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A16	8784	2250	25168	6250					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A17	8785	2251	25169	6251					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A18	8786	2252	25170	6252					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A19	8787	2253	25171	6253					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 A20	8788	2254	25172	6254					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B1	8789	2255	25173	6255					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B2	8790	2256	25174	6256					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B3	8791	2257	25175	6257					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B4	8792	2258	25176	6258					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B5	8793	2259	25177	6259					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B6	8794	225A	25178	625A					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B7	8795	225B	25179	625B					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B8	8796	225C	25180	625C					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B9	8797	225D	25181	625D					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B10	8798	225E	25182	625E					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B11	8799	225F	25183	625F					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B12	8800	2260	25184	6260					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B13	8801	2261	25185	6261					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B14	8802	2262	25186	6262					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B15	8803	2263	25187	6263					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B16	8804	2264	25188	6264					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B17	8805	2265	25189	6265					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B18	8806	2266	25190	6266					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B19	8807	2267	25191	6267					TBL	不对应NX-D15
功能	折线表	8	折点 B20	8808	2268	25192	6268					TBL	不对应NX-D15

功能 / 内部接点输入

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
功能	内部接点输入	1	动作种类	9472	2500	25856	6500					—	
功能	内部接点输入	1	输入种类	9473	2501	25857	6501					—	
功能	内部接点输入	1	回路 / 通道指定	9474	2502	25858	6502					—	
功能	内部接点输入	1	权重	9475	2503	25859	6503					—	
功能	内部接点输入	2	动作种类	9480	2508	25864	6508					—	
功能	内部接点输入	2	输入种类	9481	2509	25865	6509					—	
功能	内部接点输入	2	回路 / 通道指定	9482	250A	25866	650A					—	
功能	内部接点输入	2	权重	9483	250B	25867	650B					—	
功能	内部接点输入	3	动作种类	9488	2510	25872	6510					—	
功能	内部接点输入	3	输入种类	9489	2511	25873	6511					—	
功能	内部接点输入	3	回路 / 通道指定	9490	2512	25874	6512					—	
功能	内部接点输入	3	权重	9491	2513	25875	6513					—	
功能	内部接点输入	4	动作种类	9496	2518	25880	6518					—	
功能	内部接点输入	4	输入种类	9497	2519	25881	6519					—	
功能	内部接点输入	4	回路 / 通道指定	9498	251A	25882	651A					—	
功能	内部接点输入	4	权重	9499	251B	25883	651B					—	
功能	内部接点输入	5	动作种类	9504	2520	25888	6520					—	
功能	内部接点输入	5	输入种类	9505	2521	25889	6521					—	
功能	内部接点输入	5	回路 / 通道指定	9506	2522	25890	6522					—	
功能	内部接点输入	5	权重	9507	2523	25891	6523					—	
功能	内部接点输入	6	动作种类	9512	2528	25896	6528					—	
功能	内部接点输入	6	输入种类	9513	2529	25897	6529					—	
功能	内部接点输入	6	回路 / 通道指定	9514	252A	25898	652A					—	
功能	内部接点输入	6	权重	9515	252B	25899	652B					—	
功能	内部接点输入	7	动作种类	9520	2530	25904	6530					—	
功能	内部接点输入	7	输入种类	9521	2531	25905	6531					—	
功能	内部接点输入	7	回路 / 通道指定	9522	2532	25906	6532					—	
功能	内部接点输入	7	权重	9523	2533	25907	6533					—	
功能	内部接点输入	8	动作种类	9528	2538	25912	6538					—	
功能	内部接点输入	8	输入种类	9529	2539	25913	6539					—	
功能	内部接点输入	8	回路 / 通道指定	9530	253A	25914	653A					—	
功能	内部接点输入	8	权重	9531	253B	25915	653B					—	
功能	内部接点输入	9	动作种类	9536	2540	25920	6540					—	
功能	内部接点输入	9	输入种类	9537	2541	25921	6541					—	
功能	内部接点输入	9	回路 / 通道指定	9538	2542	25922	6542					—	
功能	内部接点输入	9	权重	9539	2543	25923	6543					—	
功能	内部接点输入	10	动作种类	9544	2548	25928	6548					—	
功能	内部接点输入	10	输入种类	9545	2549	25929	6549					—	
功能	内部接点输入	10	回路 / 通道指定	9546	254A	25930	654A					—	
功能	内部接点输入	10	权重	9547	254B	25931	654B					—	
功能	内部接点输入	11	动作种类	9552	2550	25936	6550					—	
功能	内部接点输入	11	输入种类	9553	2551	25937	6551					—	
功能	内部接点输入	11	回路 / 通道指定	9554	2552	25938	6552					—	
功能	内部接点输入	11	权重	9555	2553	25939	6553					—	
功能	内部接点输入	12	动作种类	9560	2558	25944	6558					—	
功能	内部接点输入	12	输入种类	9561	2559	25945	6559					—	
功能	内部接点输入	12	回路 / 通道指定	9562	255A	25946	655A					—	
功能	内部接点输入	12	权重	9563	255B	25947	655B					—	
功能	内部接点输入	13	动作种类	9568	2560	25952	6560					—	
功能	内部接点输入	13	输入种类	9569	2561	25953	6561					—	
功能	内部接点输入	13	回路 / 通道指定	9570	2562	25954	6562					—	
功能	内部接点输入	13	权重	9571	2563	25955	6563					—	
功能	内部接点输入	14	动作种类	9576	2568	25960	6568					—	
功能	内部接点输入	14	输入种类	9577	2569	25961	6569					—	
功能	内部接点输入	14	回路 / 通道指定	9578	256A	25962	656A					—	
功能	内部接点输入	14	权重	9579	256B	25963	656B					—	

功能 / 内部接点输入

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
功能	内部接点输入	15	动作种类	9584	2570	25968	6570					—	
功能	内部接点输入	15	输入种类	9585	2571	25969	6571					—	
功能	内部接点输入	15	回路 / 通道指定	9586	2572	25970	6572					—	
功能	内部接点输入	15	权重	9587	2573	25971	6573					—	
功能	内部接点输入	16	动作种类	9592	2578	25976	6578					—	
功能	内部接点输入	16	输入种类	9593	2579	25977	6579					—	
功能	内部接点输入	16	回路 / 通道指定	9594	257A	25978	657A					—	
功能	内部接点输入	16	权重	9595	257B	25979	657B					—	

功能 / 逻辑运算

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	逻辑运算	1	运算种类	9824	2660	26208	6660					—	
功能	逻辑运算	1	输入分配A	9825	2661	26209	6661					—	
功能	逻辑运算	1	输入分配B	9826	2662	26210	6662					—	
功能	逻辑运算	1	输入分配C	9827	2663	26211	6663					—	
功能	逻辑运算	1	输入分配D	9828	2664	26212	6664					—	
功能	逻辑运算	1	输入位反转A	9829	2665	26213	6665					—	
功能	逻辑运算	1	输入位反转B	9830	2666	26214	6666					—	
功能	逻辑运算	1	输入位反转C	9831	2667	26215	6667					—	
功能	逻辑运算	1	输入位反转D	9832	2668	26216	6668					—	
功能	逻辑运算	1	ON延迟时间	9833	2669	26217	6669					1	
功能	逻辑运算	1	OFF延迟时间	9834	266A	26218	666A					1	
功能	逻辑运算	1	反转	9835	266B	26219	666B					—	
功能	逻辑运算	1	锁定	9836	266C	26220	666C					—	
功能	逻辑运算	2	运算种类	9840	2670	26224	6670					—	
功能	逻辑运算	2	输入分配A	9841	2671	26225	6671					—	
功能	逻辑运算	2	输入分配B	9842	2672	26226	6672					—	
功能	逻辑运算	2	输入分配C	9843	2673	26227	6673					—	
功能	逻辑运算	2	输入分配D	9844	2674	26228	6674					—	
功能	逻辑运算	2	输入位反转A	9845	2675	26229	6675					—	
功能	逻辑运算	2	输入位反转B	9846	2676	26230	6676					—	
功能	逻辑运算	2	输入位反转C	9847	2677	26231	6677					—	
功能	逻辑运算	2	输入位反转D	9848	2678	26232	6678					—	
功能	逻辑运算	2	ON延迟时间	9849	2679	26233	6679					1	
功能	逻辑运算	2	OFF延迟时间	9850	267A	26234	667A					1	
功能	逻辑运算	2	反转	9851	267B	26235	667B					—	
功能	逻辑运算	2	锁定	9852	267C	26236	667C					—	
功能	逻辑运算	3	运算种类	9856	2680	26240	6680					—	
功能	逻辑运算	3	输入分配A	9857	2681	26241	6681					—	
功能	逻辑运算	3	输入分配B	9858	2682	26242	6682					—	
功能	逻辑运算	3	输入分配C	9859	2683	26243	6683					—	
功能	逻辑运算	3	输入分配D	9860	2684	26244	6684					—	
功能	逻辑运算	3	输入位反转A	9861	2685	26245	6685					—	
功能	逻辑运算	3	输入位反转B	9862	2686	26246	6686					—	
功能	逻辑运算	3	输入位反转C	9863	2687	26247	6687					—	
功能	逻辑运算	3	输入位反转D	9864	2688	26248	6688					—	
功能	逻辑运算	3	ON延迟时间	9865	2689	26249	6689					1	
功能	逻辑运算	3	OFF延迟时间	9866	268A	26250	668A					1	
功能	逻辑运算	3	反转	9867	268B	26251	668B					—	
功能	逻辑运算	3	锁定	9868	268C	26252	668C					—	
功能	逻辑运算	4	运算种类	9872	2690	26256	6690					—	
功能	逻辑运算	4	输入分配A	9873	2691	26257	6691					—	
功能	逻辑运算	4	输入分配B	9874	2692	26258	6692					—	
功能	逻辑运算	4	输入分配C	9875	2693	26259	6693					—	
功能	逻辑运算	4	输入分配D	9876	2694	26260	6694					—	
功能	逻辑运算	4	输入位反转A	9877	2695	26261	6695					—	
功能	逻辑运算	4	输入位反转B	9878	2696	26262	6696					—	
功能	逻辑运算	4	输入位反转C	9879	2697	26263	6697					—	
功能	逻辑运算	4	输入位反转D	9880	2698	26264	6698					—	
功能	逻辑运算	4	ON延迟时间	9881	2699	26265	6699					1	
功能	逻辑运算	4	OFF延迟时间	9882	269A	26266	669A					1	
功能	逻辑运算	4	反转	9883	269B	26267	669B					—	
功能	逻辑运算	4	锁定	9884	269C	26268	669C					—	

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	逻辑运算	5	运算种类	9888	26A0	26272	66A0					—	
功能	逻辑运算	5	输入分配A	9889	26A1	26273	66A1					—	
功能	逻辑运算	5	输入分配B	9890	26A2	26274	66A2					—	
功能	逻辑运算	5	输入分配C	9891	26A3	26275	66A3					—	
功能	逻辑运算	5	输入分配D	9892	26A4	26276	66A4					—	
功能	逻辑运算	5	输入位反转A	9893	26A5	26277	66A5					—	
功能	逻辑运算	5	输入位反转B	9894	26A6	26278	66A6					—	
功能	逻辑运算	5	输入位反转C	9895	26A7	26279	66A7					—	
功能	逻辑运算	5	输入位反转D	9896	26A8	26280	66A8					—	
功能	逻辑运算	5	ON延迟时间	9897	26A9	26281	66A9					1	
功能	逻辑运算	5	OFF延迟时间	9898	26AA	26282	66AA					1	
功能	逻辑运算	5	反转	9899	26AB	26283	66AB					—	
功能	逻辑运算	5	锁定	9900	26AC	26284	66AC					—	
功能	逻辑运算	6	运算种类	9904	26B0	26288	66B0					—	
功能	逻辑运算	6	输入分配A	9905	26B1	26289	66B1					—	
功能	逻辑运算	6	输入分配B	9906	26B2	26290	66B2					—	
功能	逻辑运算	6	输入分配C	9907	26B3	26291	66B3					—	
功能	逻辑运算	6	输入分配D	9908	26B4	26292	66B4					—	
功能	逻辑运算	6	输入位反转A	9909	26B5	26293	66B5					—	
功能	逻辑运算	6	输入位反转B	9910	26B6	26294	66B6					—	
功能	逻辑运算	6	输入位反转C	9911	26B7	26295	66B7					—	
功能	逻辑运算	6	输入位反转D	9912	26B8	26296	66B8					—	
功能	逻辑运算	6	ON延迟时间	9913	26B9	26297	66B9					1	
功能	逻辑运算	6	OFF延迟时间	9914	26BA	26298	66BA					1	
功能	逻辑运算	6	反转	9915	26BB	26299	66BB					—	
功能	逻辑运算	6	锁定	9916	26BC	26300	66BC					—	
功能	逻辑运算	7	运算种类	9920	26C0	26304	66C0					—	
功能	逻辑运算	7	输入分配A	9921	26C1	26305	66C1					—	
功能	逻辑运算	7	输入分配B	9922	26C2	26306	66C2					—	
功能	逻辑运算	7	输入分配C	9923	26C3	26307	66C3					—	
功能	逻辑运算	7	输入分配D	9924	26C4	26308	66C4					—	
功能	逻辑运算	7	输入位反转A	9925	26C5	26309	66C5					—	
功能	逻辑运算	7	输入位反转B	9926	26C6	26310	66C6					—	
功能	逻辑运算	7	输入位反转C	9927	26C7	26311	66C7					—	
功能	逻辑运算	7	输入位反转D	9928	26C8	26312	66C8					—	
功能	逻辑运算	7	ON延迟时间	9929	26C9	26313	66C9					1	
功能	逻辑运算	7	OFF延迟时间	9930	26CA	26314	66CA					1	
功能	逻辑运算	7	反转	9931	26CB	26315	66CB					—	
功能	逻辑运算	7	锁定	9932	26CC	26316	66CC					—	
功能	逻辑运算	8	运算种类	9936	26D0	26320	66D0					—	
功能	逻辑运算	8	输入分配A	9937	26D1	26321	66D1					—	
功能	逻辑运算	8	输入分配B	9938	26D2	26322	66D2					—	
功能	逻辑运算	8	输入分配C	9939	26D3	26323	66D3					—	
功能	逻辑运算	8	输入分配D	9940	26D4	26324	66D4					—	
功能	逻辑运算	8	输入位反转A	9941	26D5	26325	66D5					—	
功能	逻辑运算	8	输入位反转B	9942	26D6	26326	66D6					—	
功能	逻辑运算	8	输入位反转C	9943	26D7	26327	66D7					—	
功能	逻辑运算	8	输入位反转D	9944	26D8	26328	66D8					—	
功能	逻辑运算	8	ON延迟时间	9945	26D9	26329	66D9					1	
功能	逻辑运算	8	OFF延迟时间	9946	26DA	26330	66DA					1	
功能	逻辑运算	8	反转	9947	26DB	26331	66DB					—	
功能	逻辑运算	8	锁定	9948	26DC	26332	66DC					—	

功能 / 逻辑运算

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	逻辑运算	9	运算种类	9952	26E0	26336	66E0					—	
功能	逻辑运算	9	输入分配A	9953	26E1	26337	66E1					—	
功能	逻辑运算	9	输入分配B	9954	26E2	26338	66E2					—	
功能	逻辑运算	9	输入分配C	9955	26E3	26339	66E3					—	
功能	逻辑运算	9	输入分配D	9956	26E4	26340	66E4					—	
功能	逻辑运算	9	输入位反转A	9957	26E5	26341	66E5					—	
功能	逻辑运算	9	输入位反转B	9958	26E6	26342	66E6					—	
功能	逻辑运算	9	输入位反转C	9959	26E7	26343	66E7					—	
功能	逻辑运算	9	输入位反转D	9960	26E8	26344	66E8					—	
功能	逻辑运算	9	ON延迟时间	9961	26E9	26345	66E9					1	
功能	逻辑运算	9	OFF延迟时间	9962	26EA	26346	66EA					1	
功能	逻辑运算	9	反转	9963	26EB	26347	66EB					—	
功能	逻辑运算	9	锁定	9964	26EC	26348	66EC					—	
功能	逻辑运算	10	运算种类	9968	26F0	26352	66F0					—	
功能	逻辑运算	10	输入分配A	9969	26F1	26353	66F1					—	
功能	逻辑运算	10	输入分配B	9970	26F2	26354	66F2					—	
功能	逻辑运算	10	输入分配C	9971	26F3	26355	66F3					—	
功能	逻辑运算	10	输入分配D	9972	26F4	26356	66F4					—	
功能	逻辑运算	10	输入位反转A	9973	26F5	26357	66F5					—	
功能	逻辑运算	10	输入位反转B	9974	26F6	26358	66F6					—	
功能	逻辑运算	10	输入位反转C	9975	26F7	26359	66F7					—	
功能	逻辑运算	10	输入位反转D	9976	26F8	26360	66F8					—	
功能	逻辑运算	10	ON延迟时间	9977	26F9	26361	66F9					1	
功能	逻辑运算	10	OFF延迟时间	9978	26FA	26362	66FA					1	
功能	逻辑运算	10	反转	9979	26FB	26363	66FB					—	
功能	逻辑运算	10	锁定	9980	26FC	26364	66FC					—	
功能	逻辑运算	11	运算种类	9984	2700	26368	6700					—	
功能	逻辑运算	11	输入分配A	9985	2701	26369	6701					—	
功能	逻辑运算	11	输入分配B	9986	2702	26370	6702					—	
功能	逻辑运算	11	输入分配C	9987	2703	26371	6703					—	
功能	逻辑运算	11	输入分配D	9988	2704	26372	6704					—	
功能	逻辑运算	11	输入位反转A	9989	2705	26373	6705					—	
功能	逻辑运算	11	输入位反转B	9990	2706	26374	6706					—	
功能	逻辑运算	11	输入位反转C	9991	2707	26375	6707					—	
功能	逻辑运算	11	输入位反转D	9992	2708	26376	6708					—	
功能	逻辑运算	11	ON延迟时间	9993	2709	26377	6709					1	
功能	逻辑运算	11	OFF延迟时间	9994	270A	26378	670A					1	
功能	逻辑运算	11	反转	9995	270B	26379	670B					—	
功能	逻辑运算	11	锁定	9996	270C	26380	670C					—	
功能	逻辑运算	12	运算种类	10000	2710	26384	6710					—	
功能	逻辑运算	12	输入分配A	10001	2711	26385	6711					—	
功能	逻辑运算	12	输入分配B	10002	2712	26386	6712					—	
功能	逻辑运算	12	输入分配C	10003	2713	26387	6713					—	
功能	逻辑运算	12	输入分配D	10004	2714	26388	6714					—	
功能	逻辑运算	12	输入位反转A	10005	2715	26389	6715					—	
功能	逻辑运算	12	输入位反转B	10006	2716	26390	6716					—	
功能	逻辑运算	12	输入位反转C	10007	2717	26391	6717					—	
功能	逻辑运算	12	输入位反转D	10008	2718	26392	6718					—	
功能	逻辑运算	12	ON延迟时间	10009	2719	26393	6719					1	
功能	逻辑运算	12	OFF延迟时间	10010	271A	26394	671A					1	
功能	逻辑运算	12	反转	10011	271B	26395	671B					—	
功能	逻辑运算	12	锁定	10012	271C	26396	671C					—	

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	逻辑运算	13	运算种类	10016	2720	26400	6720					—	
功能	逻辑运算	13	输入分配A	10017	2721	26401	6721					—	
功能	逻辑运算	13	输入分配B	10018	2722	26402	6722					—	
功能	逻辑运算	13	输入分配C	10019	2723	26403	6723					—	
功能	逻辑运算	13	输入分配D	10020	2724	26404	6724					—	
功能	逻辑运算	13	输入位反转A	10021	2725	26405	6725					—	
功能	逻辑运算	13	输入位反转B	10022	2726	26406	6726					—	
功能	逻辑运算	13	输入位反转C	10023	2727	26407	6727					—	
功能	逻辑运算	13	输入位反转D	10024	2728	26408	6728					—	
功能	逻辑运算	13	ON延迟时间	10025	2729	26409	6729					1	
功能	逻辑运算	13	OFF延迟时间	10026	272A	26410	672A					1	
功能	逻辑运算	13	反转	10027	272B	26411	672B					—	
功能	逻辑运算	13	锁定	10028	272C	26412	672C					—	
功能	逻辑运算	14	运算种类	10032	2730	26416	6730					—	
功能	逻辑运算	14	输入分配A	10033	2731	26417	6731					—	
功能	逻辑运算	14	输入分配B	10034	2732	26418	6732					—	
功能	逻辑运算	14	输入分配C	10035	2733	26419	6733					—	
功能	逻辑运算	14	输入分配D	10036	2734	26420	6734					—	
功能	逻辑运算	14	输入位反转A	10037	2735	26421	6735					—	
功能	逻辑运算	14	输入位反转B	10038	2736	26422	6736					—	
功能	逻辑运算	14	输入位反转C	10039	2737	26423	6737					—	
功能	逻辑运算	14	输入位反转D	10040	2738	26424	6738					—	
功能	逻辑运算	14	ON延迟时间	10041	2739	26425	6739					1	
功能	逻辑运算	14	OFF延迟时间	10042	273A	26426	673A					1	
功能	逻辑运算	14	反转	10043	273B	26427	673B					—	
功能	逻辑运算	14	锁定	10044	273C	26428	673C					—	
功能	逻辑运算	15	运算种类	10048	2740	26432	6740					—	
功能	逻辑运算	15	输入分配A	10049	2741	26433	6741					—	
功能	逻辑运算	15	输入分配B	10050	2742	26434	6742					—	
功能	逻辑运算	15	输入分配C	10051	2743	26435	6743					—	
功能	逻辑运算	15	输入分配D	10052	2744	26436	6744					—	
功能	逻辑运算	15	输入位反转A	10053	2745	26437	6745					—	
功能	逻辑运算	15	输入位反转B	10054	2746	26438	6746					—	
功能	逻辑运算	15	输入位反转C	10055	2747	26439	6747					—	
功能	逻辑运算	15	输入位反转D	10056	2748	26440	6748					—	
功能	逻辑运算	15	ON延迟时间	10057	2749	26441	6749					1	
功能	逻辑运算	15	OFF延迟时间	10058	274A	26442	674A					1	
功能	逻辑运算	15	反转	10059	274B	26443	674B					—	
功能	逻辑运算	15	锁定	10060	274C	26444	674C					—	
功能	逻辑运算	16	运算种类	10064	2750	26448	6750					—	
功能	逻辑运算	16	输入分配A	10065	2751	26449	6751					—	
功能	逻辑运算	16	输入分配B	10066	2752	26450	6752					—	
功能	逻辑运算	16	输入分配C	10067	2753	26451	6753					—	
功能	逻辑运算	16	输入分配D	10068	2754	26452	6754					—	
功能	逻辑运算	16	输入位反转A	10069	2755	26453	6755					—	
功能	逻辑运算	16	输入位反转B	10070	2756	26454	6756					—	
功能	逻辑运算	16	输入位反转C	10071	2757	26455	6757					—	
功能	逻辑运算	16	输入位反转D	10072	2758	26456	6758					—	
功能	逻辑运算	16	ON延迟时间	10073	2759	26457	6759					1	
功能	逻辑运算	16	OFF延迟时间	10074	275A	26458	675A					1	
功能	逻辑运算	16	反转	10075	275B	26459	675B					—	
功能	逻辑运算	16	锁定	10076	275C	26460	675C					—	

功能 / 省能源时间比例

目录名	库名	编号	项目名	RAM 地址		EEPROM 地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	读	写	读	写		
功能	省能源时间比例	1	省能源时间比例动作	11536	2D10	27920	6D10					—	
功能	省能源时间比例	1	省能源延迟时间	11537	2D11	27921	6D11					—	
功能	省能源时间比例	1	主侧 / 辅侧选择	11538	2D12	27922	6D12					—	
功能	省能源时间比例	1	时间比例辅侧通道	11540	2D14	27924	6D14					—	
功能	省能源时间比例	2	省能源时间比例动作	11544	2D18	27928	6D18					—	
功能	省能源时间比例	2	省能源延迟时间	11545	2D19	27929	6D19					—	
功能	省能源时间比例	2	主侧 / 辅侧选择	11546	2D1A	27930	6D1A					—	
功能	省能源时间比例	2	时间比例辅侧通道	11548	2D1C	27932	6D1C					—	
功能	省能源时间比例	3	省能源时间比例动作	11552	2D20	27936	6D20					—	
功能	省能源时间比例	3	省能源延迟时间	11553	2D21	27937	6D21					—	
功能	省能源时间比例	3	主侧 / 辅侧选择	11554	2D22	27938	6D22					—	
功能	省能源时间比例	3	时间比例辅侧通道	11556	2D24	27940	6D24					—	
功能	省能源时间比例	4	省能源时间比例动作	11560	2D28	27944	6D28					—	
功能	省能源时间比例	4	省能源延迟时间	11561	2D29	27945	6D29					—	
功能	省能源时间比例	4	主侧 / 辅侧选择	11562	2D2A	27946	6D2A					—	
功能	省能源时间比例	4	时间比例辅侧通道	11564	2D2C	27948	6D2C					—	
功能	省能源时间比例	5	省能源时间比例动作	11568	2D30	27952	6D30					—	
功能	省能源时间比例	5	省能源延迟时间	11569	2D31	27953	6D31					—	
功能	省能源时间比例	5	主侧 / 辅侧选择	11570	2D32	27954	6D32					—	
功能	省能源时间比例	5	时间比例辅侧通道	11572	2D34	27956	6D34					—	
功能	省能源时间比例	6	省能源时间比例动作	11576	2D38	27960	6D38					—	
功能	省能源时间比例	6	省能源延迟时间	11577	2D39	27961	6D39					—	
功能	省能源时间比例	6	主侧 / 辅侧选择	11578	2D3A	27962	6D3A					—	
功能	省能源时间比例	6	时间比例辅侧通道	11580	2D3C	27964	6D3C					—	
功能	省能源时间比例	7	省能源时间比例动作	11584	2D40	27968	6D40					—	
功能	省能源时间比例	7	省能源延迟时间	11585	2D41	27969	6D41					—	
功能	省能源时间比例	7	主侧 / 辅侧选择	11586	2D42	27970	6D42					—	
功能	省能源时间比例	7	时间比例辅侧通道	11588	2D44	27972	6D44					—	
功能	省能源时间比例	8	省能源时间比例动作	11592	2D48	27976	6D48					—	
功能	省能源时间比例	8	省能源延迟时间	11593	2D49	27977	6D49					—	
功能	省能源时间比例	8	主侧 / 辅侧选择	11594	2D4A	27978	6D4A					—	
功能	省能源时间比例	8	时间比例辅侧通道	11596	2D4C	27980	6D4C					—	

功能 / 操作量分支输出

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	操作量分支输出	1	回路指定	11776	2E00	28160	6E00					—	
功能	操作量分支输出	1	比率	11777	2E01	28161	6E01					2	
功能	操作量分支输出	1	偏置	11778	2E02	28162	6E02					2	
功能	操作量分支输出	2	回路指定	11780	2E04	28164	6E04					—	
功能	操作量分支输出	2	比率	11781	2E05	28165	6E05					2	
功能	操作量分支输出	2	偏置	11782	2E06	28166	6E06					2	
功能	操作量分支输出	3	回路指定	11784	2E08	28168	6E08					—	不对应NX-D35
功能	操作量分支输出	3	比率	11785	2E09	28169	6E09					2	不对应NX-D35
功能	操作量分支输出	3	偏置	11786	2E0A	28170	6E0A					2	不对应NX-D35
功能	操作量分支输出	4	回路指定	11788	2E0C	28172	6E0C					—	不对应NX-D35
功能	操作量分支输出	4	比率	11789	2E0D	28173	6E0D					2	不对应NX-D35
功能	操作量分支输出	4	偏置	11790	2E0E	28174	6E0E					2	不对应NX-D35

功能 / 收信监视

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	收信监视	1	地址(L)	—	—	3840	0F00	×	×			—	
功能	收信监视	1	地址(H)	—	—	3841	0F01	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	1	超时(L)	—	—	3842	0F02	×	×			—	
功能	收信监视	1	超时(H)	—	—	3843	0F03	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	1	模式	—	—	3844	0F04	×	×			—	
功能	收信监视	2	地址(L)	—	—	3848	0F08	×	×			—	
功能	收信监视	2	地址(H)	—	—	3849	0F09	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	2	超时(L)	—	—	3850	0F0A	×	×			—	
功能	收信监视	2	超时(H)	—	—	3851	0F0B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	2	模式	—	—	3852	0F0C	×	×			—	
功能	收信监视	3	地址(L)	—	—	3856	0F10	×	×			—	
功能	收信监视	3	地址(H)	—	—	3857	0F11	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	3	超时(L)	—	—	3858	0F12	×	×			—	
功能	收信监视	3	超时(H)	—	—	3859	0F13	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	3	模式	—	—	3860	0F14	×	×			—	
功能	收信监视	4	地址(L)	—	—	3864	0F18	×	×			—	
功能	收信监视	4	地址(H)	—	—	3865	0F19	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	4	超时(L)	—	—	3866	0F1A	×	×			—	
功能	收信监视	4	超时(H)	—	—	3867	0F1B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	4	模式	—	—	3868	0F1C	×	×			—	
功能	收信监视	5	地址(L)	—	—	3872	0F20	×	×			—	
功能	收信监视	5	地址(H)	—	—	3873	0F21	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	5	超时(L)	—	—	3874	0F22	×	×			—	
功能	收信监视	5	超时(H)	—	—	3875	0F23	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	5	模式	—	—	3876	0F24	×	×			—	
功能	收信监视	6	地址(L)	—	—	3880	0F28	×	×			—	
功能	收信监视	6	地址(H)	—	—	3881	0F29	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	6	超时(L)	—	—	3882	0F2A	×	×			—	
功能	收信监视	6	超时(H)	—	—	3883	0F2B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	6	模式	—	—	3884	0F2C	×	×			—	

功能 / 收信监视

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	收信监视	7	地址(L)	—	—	3888	0F30	×	×			—	
功能	收信监视	7	地址(H)	—	—	3889	0F31	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	7	超时(L)	—	—	3890	0F32	×	×			—	
功能	收信监视	7	超时(H)	—	—	3891	0F33	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	7	模式	—	—	3892	0F34	×	×			—	
功能	收信监视	8	地址(L)	—	—	3896	0F38	×	×			—	
功能	收信监视	8	地址(H)	—	—	3897	0F39	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	8	超时(L)	—	—	3898	0F3A	×	×			—	
功能	收信监视	8	超时(H)	—	—	3899	0F3B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	8	模式	—	—	3900	0F3C	×	×			—	
功能	收信监视	9	地址(L)	—	—	3904	0F40	×	×			—	
功能	收信监视	9	地址(H)	—	—	3905	0F41	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	9	超时(L)	—	—	3906	0F42	×	×			—	
功能	收信监视	9	超时(H)	—	—	3907	0F43	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	9	模式	—	—	3908	0F44	×	×			—	
功能	收信监视	10	地址(L)	—	—	3912	0F48	×	×			—	
功能	收信监视	10	地址(H)	—	—	3913	0F49	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	10	超时(L)	—	—	3914	0F4A	×	×			—	
功能	收信监视	10	超时(H)	—	—	3915	0F4B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	10	模式	—	—	3916	0F4C	×	×			—	
功能	收信监视	11	地址(L)	—	—	3920	0F50	×	×			—	
功能	收信监视	11	地址(H)	—	—	3921	0F51	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	11	超时(L)	—	—	3922	0F52	×	×			—	
功能	收信监视	11	超时(H)	—	—	3923	0F53	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	11	模式	—	—	3924	0F54	×	×			—	
功能	收信监视	12	地址(L)	—	—	3928	0F58	×	×			—	
功能	收信监视	12	地址(H)	—	—	3929	0F59	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	12	超时(L)	—	—	3930	0F5A	×	×			—	
功能	收信监视	12	超时(H)	—	—	3931	0F5B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	12	模式	—	—	3932	0F5C	×	×			—	

功能 / 收信监视

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
功能	收信监视	13	地址(L)	—	—	3936	0F60	×	×			—	
功能	收信监视	13	地址(H)	—	—	3937	0F61	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	13	超时(L)	—	—	3938	0F62	×	×			—	
功能	收信监视	13	超时(H)	—	—	3939	0F63	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	13	模式	—	—	3940	0F64	×	×			—	
功能	收信监视	14	地址(L)	—	—	3944	0F68	×	×			—	
功能	收信监视	14	地址(H)	—	—	3945	0F69	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	14	超时(L)	—	—	3946	0F6A	×	×			—	
功能	收信监视	14	超时(H)	—	—	3947	0F6B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	14	模式	—	—	3948	0F6C	×	×			—	
功能	收信监视	15	地址(L)	—	—	3952	0F70	×	×			—	
功能	收信监视	15	地址(H)	—	—	3953	0F71	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	15	超时(L)	—	—	3954	0F72	×	×			—	
功能	收信监视	15	超时(H)	—	—	3955	0F73	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	15	模式	—	—	3956	0F74	×	×			—	
功能	收信监视	16	地址(L)	—	—	3960	0F78	×	×			—	
功能	收信监视	16	地址(H)	—	—	3961	0F79	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	16	超时(L)	—	—	3962	0F7A	×	×			—	
功能	收信监视	16	超时(H)	—	—	3963	0F7B	×	×			—	写入时，请写入0
功能	收信监视	16	模式	—	—	3964	0F7C	×	×			—	

其它/UFLED设定

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
其它	UFLED设定	1	灯亮条件	10160	27B0	26544	67B0					－	F0
其它	UFLED设定	1	灯亮状态	10161	27B1	26545	67B1					－	F0
其它	UFLED设定	2	灯亮条件	10164	27B4	26548	67B4					－	F1
其它	UFLED设定	2	灯亮状态	10165	27B5	26549	67B5					－	F1
其它	UFLED设定	3	灯亮条件	10168	27B8	26552	67B8					－	F2
其它	UFLED设定	3	灯亮状态	10169	27B9	26553	67B9					－	F2
其它	UFLED设定	4	灯亮条件	10172	27BC	26556	67BC					－	F3
其它	UFLED设定	4	灯亮状态	10173	27BD	26557	67BD					－	F3
其它	UFLED设定	5	灯亮条件	10176	27C0	26560	67C0					－	F4
其它	UFLED设定	5	灯亮状态	10177	27C1	26561	67C1					－	F4
其它	UFLED设定	6	灯亮条件	10180	27C4	26564	67C4					－	F5
其它	UFLED设定	6	灯亮状态	10181	27C5	26565	67C5					－	F5
其它	UFLED设定	7	灯亮条件	10184	27C8	26568	67C8					－	F6
其它	UFLED设定	7	灯亮状态	10185	27C9	26569	67C9					－	F6
其它	UFLED设定	8	灯亮条件	10188	27CC	26572	67CC					－	F7
其它	UFLED设定	8	灯亮状态	10189	27CD	26573	67CD					－	F7
其它	UFLED设定	9	灯亮条件	10192	27D0	26576	67D0					－	F8
其它	UFLED设定	9	灯亮状态	10193	27D1	26577	67D1					－	F8
其它	UFLED设定	10	灯亮条件	10196	27D4	26580	67D4					－	F9
其它	UFLED设定	10	灯亮状态	10197	27D5	26581	67D5					－	F9

其它/仪表信息

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
其它	仪表信息	1	F/W ROM ID	10768	2A10	27152	6A10		×		×	—	
其它	仪表信息	1	F/W ROM版本1	10769	2A11	27153	6A11		×		×	—	
其它	仪表信息	1	F/W ROM版本2	10770	2A12	27154	6A12		×		×	—	
其它	仪表信息	1	模块互换 版本	10771	2A13	27155	6A13		×		×	—	
其它	仪表信息	1	模块版本 （主版本号、次版本号）	10773	2A15	27157	6A15		×		×	—	

其它/PV位号名

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
其它	PV位号名	1	位号名1	6640	19F0	23024	59F0					—	
其它	PV位号名	1	位号名2	6641	19F1	23025	59F1					—	
其它	PV位号名	1	位号名3	6642	19F2	23026	59F2					—	
其它	PV位号名	1	位号名4	6643	19F3	23027	59F3					—	
其它	PV位号名	1	位号名5	6644	19F4	23028	59F4					—	
其它	PV位号名	1	位号名6	6645	19F5	23029	59F5					—	
其它	PV位号名	1	位号名7	6646	19F6	23030	59F6					—	
其它	PV位号名	1	位号名8	6647	19F7	23031	59F7					—	
其它	PV位号名	2	位号名1	6656	1A00	23040	5A00					—	
其它	PV位号名	2	位号名2	6657	1A01	23041	5A01					—	
其它	PV位号名	2	位号名3	6658	1A02	23042	5A02					—	
其它	PV位号名	2	位号名4	6659	1A03	23043	5A03					—	
其它	PV位号名	2	位号名5	6660	1A04	23044	5A04					—	
其它	PV位号名	2	位号名6	6661	1A05	23045	5A05					—	
其它	PV位号名	2	位号名7	6662	1A06	23046	5A06					—	
其它	PV位号名	2	位号名8	6663	1A07	23047	5A07					—	
其它	PV位号名	3	位号名1	6672	1A10	23056	5A10					—	
其它	PV位号名	3	位号名2	6673	1A11	23057	5A11					—	
其它	PV位号名	3	位号名3	6674	1A12	23058	5A12					—	
其它	PV位号名	3	位号名4	6675	1A13	23059	5A13					—	
其它	PV位号名	3	位号名5	6676	1A14	23060	5A14					—	
其它	PV位号名	3	位号名6	6677	1A15	23061	5A15					—	
其它	PV位号名	3	位号名7	6678	1A16	23062	5A16					—	
其它	PV位号名	3	位号名8	6679	1A17	23063	5A17					—	
其它	PV位号名	4	位号名1	6688	1A20	23072	5A20					—	
其它	PV位号名	4	位号名2	6689	1A21	23073	5A21					—	
其它	PV位号名	4	位号名3	6690	1A22	23074	5A22					—	
其它	PV位号名	4	位号名4	6691	1A23	23075	5A23					—	
其它	PV位号名	4	位号名5	6692	1A24	23076	5A24					—	
其它	PV位号名	4	位号名6	6693	1A25	23077	5A25					—	
其它	PV位号名	4	位号名7	6694	1A26	23078	5A26					—	
其它	PV位号名	4	位号名8	6695	1A27	23079	5A27					—	

其它/OUT位号名

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
其它	OUT位号名	1	位号名1	6704	1A30	23088	5A30					—	
其它	OUT位号名	1	位号名2	6705	1A31	23089	5A31					—	
其它	OUT位号名	1	位号名3	6706	1A32	23090	5A32					—	
其它	OUT位号名	1	位号名4	6707	1A33	23091	5A33					—	
其它	OUT位号名	1	位号名5	6708	1A34	23092	5A34					—	
其它	OUT位号名	1	位号名6	6709	1A35	23093	5A35					—	
其它	OUT位号名	1	位号名7	6710	1A36	23094	5A36					—	
其它	OUT位号名	1	位号名8	6711	1A37	23095	5A37					—	
其它	OUT位号名	2	位号名1	6720	1A40	23104	5A40					—	
其它	OUT位号名	2	位号名2	6721	1A41	23105	5A41					—	
其它	OUT位号名	2	位号名3	6722	1A42	23106	5A42					—	
其它	OUT位号名	2	位号名4	6723	1A43	23107	5A43					—	
其它	OUT位号名	2	位号名5	6724	1A44	23108	5A44					—	
其它	OUT位号名	2	位号名6	6725	1A45	23109	5A45					—	
其它	OUT位号名	2	位号名7	6726	1A46	23110	5A46					—	
其它	OUT位号名	2	位号名8	6727	1A47	23111	5A47					—	
其它	OUT位号名	3	位号名1	6736	1A50	23120	5A50					—	
其它	OUT位号名	3	位号名2	6737	1A51	23121	5A51					—	
其它	OUT位号名	3	位号名3	6738	1A52	23122	5A52					—	
其它	OUT位号名	3	位号名4	6739	1A53	23123	5A53					—	
其它	OUT位号名	3	位号名5	6740	1A54	23124	5A54					—	
其它	OUT位号名	3	位号名6	6741	1A55	23125	5A55					—	
其它	OUT位号名	3	位号名7	6742	1A56	23126	5A56					—	
其它	OUT位号名	3	位号名8	6743	1A57	23127	5A57					—	
其它	OUT位号名	4	位号名1	6752	1A60	23136	5A60					—	
其它	OUT位号名	4	位号名2	6753	1A61	23137	5A61					—	
其它	OUT位号名	4	位号名3	6754	1A62	23138	5A62					—	
其它	OUT位号名	4	位号名4	6755	1A63	23139	5A63					—	
其它	OUT位号名	4	位号名5	6756	1A64	23140	5A64					—	
其它	OUT位号名	4	位号名6	6757	1A65	23141	5A65					—	
其它	OUT位号名	4	位号名7	6758	1A66	23142	5A66					—	
其它	OUT位号名	4	位号名8	6759	1A67	23143	5A67					—	

其它/可选项位号名

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
其它	可选项位号名	1	位号名1	6768	1A70	23152	5A70					—	
其它	可选项位号名	1	位号名2	6769	1A71	23153	5A71					—	
其它	可选项位号名	1	位号名3	6770	1A72	23154	5A72					—	
其它	可选项位号名	1	位号名4	6771	1A73	23155	5A73					—	
其它	可选项位号名	1	位号名5	6772	1A74	23156	5A74					—	
其它	可选项位号名	1	位号名6	6773	1A75	23157	5A75					—	
其它	可选项位号名	1	位号名7	6774	1A76	23158	5A76					—	
其它	可选项位号名	1	位号名8	6775	1A77	23159	5A77					—	
其它	可选项位号名	2	位号名1	6784	1A80	23168	5A80					—	
其它	可选项位号名	2	位号名2	6785	1A81	23169	5A81					—	
其它	可选项位号名	2	位号名3	6786	1A82	23170	5A82					—	
其它	可选项位号名	2	位号名4	6787	1A83	23171	5A83					—	
其它	可选项位号名	2	位号名5	6788	1A84	23172	5A84					—	
其它	可选项位号名	2	位号名6	6789	1A85	23173	5A85					—	
其它	可选项位号名	2	位号名7	6790	1A86	23174	5A86					—	
其它	可选项位号名	2	位号名8	6791	1A87	23175	5A87					—	
其它	可选项位号名	3	位号名1	6800	1A90	23184	5A90					—	
其它	可选项位号名	3	位号名2	6801	1A91	23185	5A91					—	
其它	可选项位号名	3	位号名3	6802	1A92	23186	5A92					—	
其它	可选项位号名	3	位号名4	6803	1A93	23187	5A93					—	
其它	可选项位号名	3	位号名5	6804	1A94	23188	5A94					—	
其它	可选项位号名	3	位号名6	6805	1A95	23189	5A95					—	
其它	可选项位号名	3	位号名7	6806	1A96	23190	5A96					—	
其它	可选项位号名	3	位号名8	6807	1A97	23191	5A97					—	
其它	可选项位号名	4	位号名1	6816	1AA0	23200	5AA0					—	
其它	可选项位号名	4	位号名2	6817	1AA1	23201	5AA1					—	
其它	可选项位号名	4	位号名3	6818	1AA2	23202	5AA2					—	
其它	可选项位号名	4	位号名4	6819	1AA3	23203	5AA3					—	
其它	可选项位号名	4	位号名5	6820	1AA4	23204	5AA4					—	
其它	可选项位号名	4	位号名6	6821	1AA5	23205	5AA5					—	
其它	可选项位号名	4	位号名7	6822	1AA6	23206	5AA6					—	
其它	可选项位号名	4	位号名8	6823	1AA7	23207	5AA7					—	

其它/回路代表位号名

目录名	库名	编号	项目名	RAM地址		EEPROM地址		RAM		EEPROM		小数点信息	备　注
				10进制	16进制	10进制	16进制	读	写	读	写		
其它	回路代表位号名	1	位号名1	6832	1AB0	23216	5AB0					—	
其它	回路代表位号名	1	位号名2	6833	1AB1	23217	5AB1					—	
其它	回路代表位号名	1	位号名3	6834	1AB2	23218	5AB2					—	
其它	回路代表位号名	1	位号名4	6835	1AB3	23219	5AB3					—	
其它	回路代表位号名	1	位号名5	6836	1AB4	23220	5AB4					—	
其它	回路代表位号名	1	位号名6	6837	1AB5	23221	5AB5					—	
其它	回路代表位号名	1	位号名7	6838	1AB6	23222	5AB6					—	
其它	回路代表位号名	1	位号名8	6839	1AB7	23223	5AB7					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名1	6848	1AC0	23232	5AC0					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名2	6849	1AC1	23233	5AC1					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名3	6850	1AC2	23234	5AC2					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名4	6851	1AC3	23235	5AC3					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名5	6852	1AC4	23236	5AC4					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名6	6853	1AC5	23237	5AC5					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名7	6854	1AC6	23238	5AC6					—	
其它	回路代表位号名	2	位号名8	6855	1AC7	23239	5AC7					—	
其它	回路代表位号名	3	位号名1	6864	1AD0	23248	5AD0					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	3	位号名2	6865	1AD1	23249	5AD1					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	3	位号名3	6866	1AD2	23250	5AD2					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	3	位号名4	6867	1AD3	23251	5AD3					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	3	位号名5	6868	1AD4	23252	5AD4					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	3	位号名6	6869	1AD5	23253	5AD5					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	3	位号名7	6870	1AD6	23254	5AD6					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	3	位号名8	6871	1AD7	23255	5AD7					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名1	6880	1AE0	23264	5AE0					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名2	6881	1AE1	23265	5AE1					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名3	6882	1AE2	23266	5AE2					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名4	6883	1AE3	23267	5AE3					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名5	6884	1AE4	23268	5AE4					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名6	6885	1AE5	23269	5AE5					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名7	6886	1AE6	23270	5AE6					—	不对应NX-D35
其它	回路代表位号名	4	位号名8	6887	1AE7	23271	5AE7					—	不对应NX-D35

位图分配

■ 报警信息

● 报警信息 1

RAM 地址　　: 10288（2830H）
EEPROM 地址　　: 26672（6830H）

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 ：PV1 上限 （轻故障） AL01
2 ：PV1 下限 （轻故障） AL02
3 ：PV2 上限 （轻故障） AL03
4 ：PV2 下限 （轻故障） AL04
5 ：PV3 上限 （轻故障） AL05
6 ：PV3 下限 （轻故障） AL06
7 ：PV4 上限 （轻故障） AL07
8 ：PV4 下限 （轻故障） AL08
9 ：AD1 故障 （轻故障） AL11
10：AD2 故障 （轻故障） AL12
11：AD3 故障 （轻故障） AL13
12：AD4 故障 （轻故障） AL14
13 ～ 16 : 未定义

● 报警信息 2

RAM 地址　　: 10289（2831H）
EEPROM 地址　　: 26673（6831H）

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 输入异常 （轻故障） AL21
2 ：MFB1 调整异常 （轻故障） AL22
3 ：MFB2 输入异常 （轻故障） AL23
4 ：MFB2 调整异常 （轻故障） AL24
5 ：CT1 输入异常 （轻故障） AL25
6 ：CT2 输入异常 （轻故障） AL26
7 ：CT3 输入异常 （轻故障） AL27
8 ：CT4 输入异常 （轻故障） AL28
9 ：收信监视（1 ～ 6 的代表）（轻故障） AL31
10：模块间通讯送信超时 （轻故障） AL32
11：RS-485 设定异常 （轻故障） AL33
12：模块间通讯设定异常 （轻故障） AL34
13 ～ 15 : 未定义
16：相邻环形被切断 （轻故障） AL38

● 报警信息 3

RAM 地址　　: 10290（2832H）
EEPROM 地址　　: 26674（6832H）

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 ：底板 EEPROM 读写异常 （重故障） AL87
2 ：底板 EEPROM 异常 （轻故障） AL88
3 ：底板 / 本体通讯设定不一致 （轻故障） AL53
4 ：底板 / 本体型号不一致 （轻故障） AL54
5 ：底板检测异常 （重故障） AL55
6 ～ 16 : 未定义

● 报警信息 4

RAM 地址　　: 10291（2833H）
EEPROM 地址　　: 26675（6833H）

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 ：CJ1 异常 （轻故障） AL71
2 ：CJ2 异常 （轻故障） AL72
3 ：CJ3 异常 （轻故障） AL73
4 ：CJ4 异常 （轻故障） AL74
5 ：未定义
6 ：未定义
7 ：本体 EEPROM 未初始化 （重故障） AL83
8 ：MAC 地址异常 （重故障） AL84
9 ：RAM 读写异常 （重故障） AL85
10 : EEPROM 读写异常 （重故障） AL86
11 : RAM 异常（参数区域）（轻故障） AL94
12 : RAM 异常（调整区域）（轻故障） AL95
13 : 未定义
14 : EEPROM 异常（参数区域）（轻故障） AL97
15 : EEPROM 异常（调整区域）（轻故障） AL98
16 : ROM 异常 （重故障） AL99

■ 仪表的内部运算结果

● 内部运算结果 1

RAM 地址　　: 10608（2970H）
EEPROM 地址　　: 26992（6970H）

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 ：内部事件状态 1　EV01
2 ：内部事件状态 2　EV02
3 ：内部事件状态 3　EV03
4 ：内部事件状态 4　EV04
5 ：内部事件状态 5　EV05
6 ：内部事件状态 6　EV06
7 ：内部事件状态 7　EV07
8 ：内部事件状态 8　EV08
9 ：内部事件状态 9　EV09
10：内部事件状态 10　EV10
11：内部事件状态 11　EV11
12：内部事件状态 12　EV12
13：内部事件状态 13　EV13
14：内部事件状态 14　EV14
15：内部事件状态 15　EV15
16：内部事件状态 16　EV16

● 内部运算结果 2

RAM 地址　　: 10609（2971H）
EEPROM 地址　　: 26993（6971H）

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 ：内部事件状态 17　EV17
2 ：内部事件状态 18　EV18
3 ：内部事件状态 19　EV19
4 ：内部事件状态 20　EV20
5 ：内部事件状态 21　EV21
6 ：内部事件状态 22　EV22
7 ：内部事件状态 23　EV23
8 ：内部事件状态 24　EV24
9 ～ 16 : 未定义

● 内部运算结果 3

RAM 地址　　: 10610（2972H）
EEPROM 地址　　: 26994（6972H）

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 ：加热器断线检测　CT1
2 ：加热器断线检测　CT2
3 ：加热器断线检测　CT3
4 ：加热器断线检测　CT4
5 ：过电流检测　CT1
6 ：过电流检测　CT2
7 ：过电流检测　CT3
8 ：过电流检测　CT4
9 ：短路检测　CT1
10 : 短路检测　CT2
11 : 短路检测　CT3
12 : 短路检测　CT4
13 ～ 16 : 未定义

● 内部运算结果 5

RAM 地址　　: 10612（2974H）
EEPROM 地址　　: 26996（6974H）

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 ：端子状态　DI1
2 ：端子状态　DI2
3 ：端子状态　DI3
4 ：端子状态　DI4
5 ～ 16 : 未定义

● 内部运算结果 13

RAM 地址　　: 10620（297CH）
EEPROM 地址　　: 27004（697CH）

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 ：端子状态　OUT1
2 ：端子状态　OUT2
3 ：端子状态　OUT3
4 ：端子状态　OUT4
5 ：端子状态　DO1
6 ：端子状态　DO2
7 ：端子状态　DO3
8 ：端子状态　DO4
9 ～ 16 : 未定义

● 内部运算结果 21

RAM 地址　　: 10628（2984H）
EEPROM 地址　　: 27012（6984H）

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 ：逻辑运算 1 的结果
2 ：逻辑运算 2 的结果
3 ：逻辑运算 3 的结果
4 ：逻辑运算 4 的结果
5 ：逻辑运算 5 的结果
6 ：逻辑运算 6 的结果
7 ：逻辑运算 7 的结果
8 ：逻辑运算 8 的结果
9 ：逻辑运算 9 的结果
10：逻辑运算 10 的结果
11：逻辑运算 11 的结果
12：逻辑运算 12 的结果
13：逻辑运算 13 的结果
14：逻辑运算 14 的结果
15：逻辑运算 15 的结果
16：逻辑运算 16 的结果

● 内部运算结果 42（ROM 版本 3.00［1_0_3］之后）

RAM 地址　　: 10649（2999H）
EEPROM 地址　　: 27033（6999H）

LSB

b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3zhi	b2	b1	b0
16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1

1 ：MFB1 G 线断线
2 ：MFB2 G 线断线
3 ：未定义
4 ：未定义
5 ：MFB1 Y 线断线
6 ：MFB2 Y 线断线
7 ：未定义
8 ：未定义
9 ：MFB1 T 线 / 多根线断线
10：MFB2 T 线 / 多根线断线
11：未定义
12：未定义
13：MFB1 输入异常（AL21）
14：MFB2 输入异常（AL23）
15：未定义
16：未定义

● 内部运算结果43（ROM版本 3.00［1_0_3］之后）

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 调整中
2 ：MFB2 调整中
3 ：未定义
4 ：未定义
5 ：MFB1 推定中
6 ：MFB2 推定中
7 ：未定义
8 ：未定义
9 ：未定义
10：未定义
11：未定义
12：未定义
13：MFB1 调整异常（AL22）
14：MFB2 调整异常（AL24）
15：未定义
16：未定义

● 内部运算结果44（ROM版本 3.00［1_0_3］之后）

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 ：未定义
4 ：未定义
5 ：MFB1 CLOSE
6 ：MFB2 CLOSE
7 ：未定义
8 ：未定义
9 ：未定义
10：未定义
11：未定义
12：未定义
13：未定义
14：未定义
15：未定义
16：未定义

● 内部运算结果 54（ROM 版本 3.00［1_0_3］之后）

RAM 地址　　：10661（29A5H）
EEPROM 地址　　：27045（69A5H）

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 ：未定义
2 ：未定义
3 ：相邻环形被切断（AL38）
4 ：非相邻环形被切断
5 ：未定义
6 ：未定义
7 ：未定义
8 ：未定义
9 ：未定义
10：未定义
11：未定义
12：未定义
13：未定义
14：未定义
15：未定义
16：未定义

● 内部运算结果 55

RAM 地址　　：10662（29A6H）
EEPROM 地址　　：27046（69A6H）

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 ：收信监视 1 的结果
2 ：收信监视 2 的结果
3 ：收信监视 3 的结果
4 ：收信监视 4 的结果
5 ：收信监视 5 的结果
6 ：收信监视 6 的结果
7 ：收信监视 7 的结果
8 ：收信监视 8 的结果
9 ：收信监视 9 的结果
10：收信监视 10 的结果
11：收信监视 11 的结果
12：收信监视 12 的结果
13：收信监视 13 的结果
14：收信监视 14 的结果
15：收信监视 15 的结果
16：收信监视 16 的结果

■ 用户定义位

● 用户定义位 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 ：用户定义位 1
2 ：用户定义位 2
3 ：用户定义位 3
4 ：用户定义位 4
5 ：用户定义位 5
6 ：用户定义位 6
7 ：用户定义位 7
8 ：用户定义位 8
9 ：用户定义位 9
10：用户定义位 10
11：用户定义位 11
12：用户定义位 12
13：用户定义位 13
14：用户定义位 14
15：用户定义位 15
16：用户定义位 16

● 用户定义位 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 ：用户定义位 17
2 ：用户定义位 18
3 ：用户定义位 19
4 ：用户定义位 20
5 ：用户定义位 21
6 ：用户定义位 22
7 ：用户定义位 23
8 ：用户定义位 24
9 ：用户定义位 25
10：用户定义位 26
11：用户定义位 27
12：用户定义位 28
13：用户定义位 29
14：用户定义位 30
15：用户定义位 31
16：用户定义位 32

第 13 章 参数设定一览

一览表的解说 ····· 13-2

监视关联/通讯配置 ····· 13-3
监视关联/回路模式 ····· 13-6
监视关联/监视 ····· 13-7
监视关联/监视 延迟剩余时间 ····· 13-9
监视关联/监视 内部运算结果 ····· 13-10
监视关联/用户定义位 ····· 13-11
监视关联/用户定义数值 ····· 13-12
标准位/标准位 ····· 13-13
标准数值/标准数值 ····· 13-18
通讯/以太通讯 ····· 13-21
通讯/RS-485通讯 ····· 13-22
基本/设置 ····· 13-23
基本/回路（输入分配） ····· 13-24
基本/回路控制 ····· 13-25
基本/回路输出 ····· 13-30
基本/IDLE时/管理模块通讯异常时动作 ····· 13-31
基本/回路输出（串级） ····· 13-33
基本/位置比例 ····· 13-34
基本/位置比例调整 ····· 13-35
输入输出/PV输入 ····· 13-36
输入输出/连续输出 ····· 13-38
输入输出/OUT/DO输出 ····· 13-40
输入输出/齐纳安全栅调整 ····· 13-44
输入输出/CT输入 ····· 13-45
SP/SP组选择 ····· 13-46
SP/LSP ····· 13-47
SP/RSP ····· 13-48
SP/SP组态 ····· 13-49
事件/事件设定（动作点） ····· 13-50
事件/事件组态 ····· 13-51
PID/PID ····· 13-58
功能/折线表 ····· 13-66
功能/内部接点输入 ····· 13-74
功能/逻辑运算 ····· 13-78
功能/省能源时间比例 ····· 13-84
功能/操作量分支输出 ····· 13-85
功能/收信监视 ····· 13-86
其它/UFLED设定 ····· 13-89
其它/仪表信息 ····· 13-90
其它/PV位号名 ····· 13-91
其它/OUT位号名 ····· 13-92
其它/可选项位号名 ····· 13-93
其它/回路代表位号名 ····· 13-94

一览表的解说

显示级别的含义

0	：用简单、标准、多功能显示
1	：标准、多功能显示
2	：多功能显示

NX-D15、NX-D25、NX-D35

无标记	：存在对应的型号
×	：不对应

备注栏的小数点位置的含义

PID_PV	: 根据回路控制（基本设定）库「回路 PV/SP 小数点位置」的回路 1 ～ 4 设定
PV	: 根据 PV 输入库「小数点位置」的 PV1 ～ 4 设定
RAMP	: 根据 SP 组态库「SP 斜坡单位」的回路 1 ～ 4 设定
OUT	: 根据连续输出库「输出小数点位置」的输出 1 ～ 4 设定
EV	: 根据事件组态库「小数点位置」的事件编号 1 ～ 24 设定
PID	: 根据回路控制（扩展设定）库「积分时间 • 微分时间小数点位置」的回路 1 ～ 4 设定
TBL	: 根据折线表库「折点小数点位置」的折线 1 ～ 8 设定

监视关联 / 通讯配置

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	SP		0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	1	MV		—	%	0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	SP		0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	2	MV		—	%	0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	SP		0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	3	MV		—	%	0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	SP		0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(仪表状态)	4	MV		—	%	0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	1	SP 组选择	1 ～ SP 使用组数(最大 4)	1		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	1	LSP	SP 限幅下限～ SP 限幅上限 U	0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(运行操作)	1	手动 MV	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	1	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	1	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	1	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(运行操作)	1	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	2	SP 组选择	1 ～ SP 使用组数(最大 4)	1		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	2	LSP	SP 限幅下限～ SP 限幅上限 U	0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(运行操作)	2	手动 MV	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	2	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	2	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	2	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(运行操作)	2	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	3	SP 组选择	1 ～ SP 使用组数(最大 4)	1		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	3	LSP	SP 限幅下限～ SP 限幅上限 U	0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(运行操作)	3	手动 MV	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	3	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	3	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	3	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(运行操作)	3	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	4	SP 组选择	1 ～ SP 使用组数(最大 4)	1		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	4	LSP	SP 限幅下限～ SP 限幅上限 U	0.0		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	通讯配置(运行操作)	4	手动 MV	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	4	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	4	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	通讯配置(运行操作)	4	AT 中止 /AT 执行	0 : AT 停止　1 : AT 启动	0		0	*			
监视关联	通讯配置(运行操作)	4	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				

* 通讯配置的项目名「AT 中止 /AT 执行」与「AT 停止 /AT 启动」的含义相同。

监视关联 / 通讯配置

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	当前手动复位	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	冷却侧 当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	冷却侧 当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	冷却侧 当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	冷却侧 当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	1	冷却侧 当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	当前手动复位	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	冷却侧 当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	冷却侧 当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	冷却侧 当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	冷却侧 当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	2	冷却侧 当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	当前手动复位	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	冷却侧 当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	冷却侧 当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	冷却侧 当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	冷却侧 当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	3	冷却侧 当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	当前手动复位	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	冷却侧 当前比例带	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	冷却侧 当前积分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无积分动作)	120	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	冷却侧 当前微分时间	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s(0、0.0、0.00时无微分动作)	30	s	0	小数点位置＝PID			
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	冷却侧 当前操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
监视关联	通讯配置(当前PID常数设定)	4	冷却侧 当前操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	0				

监视关联 / 回路模式

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	回路模式	1	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	回路模式	1	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	回路模式	1	AT停止 / 启动	0 : AT停止　1 : AT启动	0		0				
监视关联	回路模式	1	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	回路模式	2	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	回路模式	2	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	回路模式	2	AT停止 / 启动	0 : AT停止　1 : AT启动	0		0				
监视关联	回路模式	2	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	回路模式	3	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	回路模式	3	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	回路模式	3	AT停止 / 启动	0 : AT停止　1 : AT启动	0		0				
监视关联	回路模式	3	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				
监视关联	回路模式	4	RUN/READY	0 : RUN　1 : READY	0		0				
监视关联	回路模式	4	AUTO/MANUAL	0 : AUTO　1 : MANUAL	0		0				
监视关联	回路模式	4	AT停止 / 启动	0 : AT停止　1 : AT启动	0		0				
监视关联	回路模式	4	LSP/RSP	0 : LSP　1 : RSP	0		0				

监视关联 / 监视

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	监视(报警)	1	报警信息1		—		0	参照●报警信息1（12-73页）			
监视关联	监视(报警)	1	报警信息2		—		0	参照●报警信息2（12-73页）			
监视关联	监视(报警)	1	报警信息3		—		0	参照●报警信息3（12-74页）			
监视关联	监视(报警)	1	报警信息4		—		0	参照●报警信息4（12-74页）			
监视关联	监视(基本)	1	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	1	SP		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	1	MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	1	加热MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	1	冷却MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	1	AT进程	0：停止中 1～8：AT进程编号	—		0				
监视关联	监视(基本)	1	SP组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	1	PID组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	1	PV(输入通道)		—		0	小数点位置＝PV			
监视关联	监视(基本)	2	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	2	SP		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	2	MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	2	加热MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	2	冷却MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	2	AT进程	0：停止中 1～8：AT进程编号	—		0				
监视关联	监视(基本)	2	SP组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	2	PID组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	2	PV(输入通道)		—		0	小数点位置＝PV			
监视关联	监视(基本)	3	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	3	SP		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	3	MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	3	加热MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	3	冷却MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	3	AT进程	0：停止中 1～8：AT进程编号	—		0				
监视关联	监视(基本)	3	SP组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	3	PID组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	3	PV(输入通道)		—		0	小数点位置＝PV			
监视关联	监视(基本)	4	PV(回路)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	4	SP		—		0	小数点位置＝PID_PV			
监视关联	监视(基本)	4	MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	4	加热MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	4	冷却MV		—		0				
监视关联	监视(基本)	4	AT进程	0：停止中 1～8：AT进程编号	—		0				
监视关联	监视(基本)	4	SP组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	4	PID组选择		—		0				
监视关联	监视(基本)	4	PV(输入通道)		—		0	小数点位置＝PV			
监视关联	监视(MFB)	1	MFB开度		—	%	0		×	×	
监视关联	监视(MFB)	2	MFB开度		—	%	0		×	×	

监视关联 / 监视

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	监视(CT)	1	CT1输出ON时电流		—	A	0				
监视关联	监视(CT)	1	CT1输出OFF时电流		—	A	0				
监视关联	监视(CT)	2	CT2输出ON时电流		—	A	0				
监视关联	监视(CT)	2	CT2输出OFF时电流		—	A	0				
监视关联	监视(CT)	3	CT3输出ON时电流		—	A	0				
监视关联	监视(CT)	3	CT3输出OFF时电流		—	A	0				
监视关联	监视(CT)	4	CT4输出ON时电流		—	A	0				
监视关联	监视(CT)	4	CT4输出OFF时电流		—	A	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	1	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	2	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	3	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	4	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	5	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	6	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	7	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(AO百分量值)	8	AO 百分量数据		—	%	0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	1	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	2	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	3	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	4	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	5	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	6	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	7	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				
监视关联	监视(OUT/DO端子 ON/OFF)	8	OUT/DO端子 ON/OFF 数据		—		0				

监视关联 / 监视 延迟剩余时间

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	监视 延迟剩余时间	1	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	2	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	3	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	4	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	5	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	6	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	7	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	8	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	9	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	10	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	11	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	12	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	13	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	14	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	15	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	16	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	17	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	18	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	19	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	20	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	21	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	22	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	23	延迟剩余时间		—	s	0				
监视关联	监视 延迟剩余时间	24	延迟剩余时间		—	s	0				

监视关联 / 监视 内部运算结果

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果1（位图）		—		0	参照●内部运算结果1（12-75页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果2（位图）		—		0	参照●内部运算结果2（12-75页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果3（位图）		—		0	参照●内部运算结果3（12-76页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果5（位图）		—		0	参照●内部运算结果5（12-76页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果13（位图）		—		0	参照●内部运算结果13（12-76页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果21（位图）		—		0	参照●内部运算结果21（12-77页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果42（位图）		—		0	参照●内部运算结果42（12-77页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果43（位图）		—		0	参照●内部运算结果43（12-78页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果44（位图）		—		0	参照●内部运算结果44（12-78页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果54（位图）		—		0	参照●内部运算结果54（12-79页）			
监视关联	监视 内部运算结果	1	仪表的内部运算结果55（位图）		—		0	参照●内部运算结果55（12-79页）			

监视关联 / 用户定义位

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 1 ～ 16		0		0	参照●用户定义位1 ～ 16（12-80页）			
监视关联	用户定义位	1	用户定义位1	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位2	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位3	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位4	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位5	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位6	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位7	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位8	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位9	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位10	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位11	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位12	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位13	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位14	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位15	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位16	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位 17 ～ 32		0		0	参照●用户定义位17 ～ 32（12-80页）			
监视关联	用户定义位	1	用户定义位17	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位18	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位19	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位20	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位21	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位22	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位23	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位24	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位25	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位26	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位27	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位28	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位29	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位30	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位31	0 : OFF 1 : ON	0		0				
监视关联	用户定义位	1	用户定义位32	0 : OFF 1 : ON	0		0				

监视关联 / 用户定义数值

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值1	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值2	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值3	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值4	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值5	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值6	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值7	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值8	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值9	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值10	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值11	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值12	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值13	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值14	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值15	单精度浮点小数点的范围	0		0				
监视关联	用户定义数值	1	用户定义数值16	单精度浮点小数点的范围	0		0				

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	总为0(Off)		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	总为1(On)		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件1		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件2		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件3		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件4		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件5		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件6		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件7		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件8		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件9		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件10		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件11		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件12		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件13		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件14		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件15		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件16		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件17		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件18		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件19		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件20		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件21		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件22		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件23		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	事件24		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT1 加热器断线检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT2 加热器断线检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT3 加热器断线检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT4 加热器断线检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT1 过电流检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT2 过电流检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT3 过电流检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT4 过电流检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT1 短路检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT2 短路检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT3 短路检测		—		0				
标准位	标准位(1024 ～ 1151)	1	CT4 短路检测		—		0				
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI1的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI2的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI3的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1152 ～ 1279)	1	DI4的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT1的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT2的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT3的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	OUT4的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO1的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO2的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO3的端子状态		—		0				
标准位	标准位(1280 ～ 1407)	1	DO4的端子状态		—		0				

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位1		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位2		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位3		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位4		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位5		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位6		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位7		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位8		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位9		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位10		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位11		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位12		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位13		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位14		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位15		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位16		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位17		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位18		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位19		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位20		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位21		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位22		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位23		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位24		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位25		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位26		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位27		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位28		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位29		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位30		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位31		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	用户定义位32		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算1的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算2的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算3的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算4的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算5的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算6的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算7的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算8的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算9的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算10的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算11的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算12的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算13的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算14的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算15的结果		－		0				
标准位	标准位(1408 ～ 1535)	1	逻辑运算16的结果		－		0				

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	RS-485通讯状态(1帧正常收信)		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的RUN/READY状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的RUN/READY状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的RUN/READY状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的RUN/READY状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的AUTO/MANUAL状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的AUTO/MANUAL状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的AUTO/MANUAL状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的AUTO/MANUAL状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的AT停止/AT启动状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的AT停止/AT启动状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的AT停止/AT启动状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的AT停止/AT启动状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的LSP/RSP状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的LSP/RSP状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的LSP/RSP状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的LSP/RSP状态		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路1的SP斜坡中(上升斜率)		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路2的SP斜坡中(上升斜率)		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路3的SP斜坡中(上升斜率)		—		0				
标准位	标准位(1536 ～ 1663)	1	回路4的SP斜坡中(上升斜率)		—		0				
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路1的SP斜坡中(下降斜率)		—		0				
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路2的SP斜坡中(下降斜率)		—		0				
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路3的SP斜坡中(下降斜率)		—		0				
标准位	标准位(1664 ～ 1791)	1	回路4的SP斜坡中(下降斜率)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	全报警代表(显示的全报警的OR)		—		0				

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD1故障(AL11)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD2故障(AL12)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD3故障(AL13)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	AD4故障(AL14)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV1上限异常(AL01)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV2上限异常(AL03)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV3上限异常(AL05)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV4上限异常(AL07)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV1下限异常(AL02)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV2下限异常(AL04)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV3下限异常(AL06)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	PV4下限异常(AL08)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ1异常(AL71)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ2异常(AL72)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ3异常(AL73)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	CJ4异常(AL74)		—		0				
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 G线断线		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 G线断线		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 Y线断线		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 Y线断线		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 T线/多根线断线		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 T线/多根线断线		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 输入异常(AL21)		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 输入异常(AL23)		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 调整中		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 调整中		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 推定中		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 推定中		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 调整异常(AL22)		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 调整异常(AL24)		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 OPEN		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 OPEN		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB1 CLOSE		—		0		×	×	
标准位	标准位(1792 ～ 1919)	1	MFB2 CLOSE		—		0		×	×	
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视1		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视2		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视3		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视4		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视5		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视6		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视7		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视8		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视9		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视10		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视11		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视12		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视13		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视14		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视15		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视16		—		0				

标准位 / 标准位

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT1 输入异常(AL25)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT2 输入异常(AL26)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT3 输入异常(AL27)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	CT4 输入异常(AL28)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	参数异常(AL94/AL97)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	调整数据异常(AL95/AL98)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	EEPROM未初始化(AL83)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	ROM异常(AL99)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	RAM读写异常(AL85)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	EEPROM 读写异常(AL86)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	收信监视(1-16的代表)(AL31)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	模块间通讯送信超时(AL32)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	EEPROM写入中		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	管理模块收信超时		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	RS-485设定异常(AL33)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	相邻环形被切断(AL38)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	非相邻环形被切断		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	底板/本体通讯设定不一致(AL53)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	底板/本体型号不一致(AL54)		—		0				
标准位	标准位(1920 ～ 2047)	1	底板检测异常(AL55)		—		0				

标准数值 / 标准数值

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	总为0.0		0.0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值1		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值2		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值3		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值4		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值5		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值6		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值7		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值8		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值9		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值10		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值11		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值12		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值13		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值14		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值15		0		0				
标准数值	标准数值(2048 ～ 2175)	1	用户定义数值16		0		0				
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV1		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV2		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV3		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2176 ～ 2303)	1	PID的MV4		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV1		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV2		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV3		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	PV4		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI1		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI2		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI3		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	AI4		－		0	小数点位置＝PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的PV		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的PV		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的PV		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的PV		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值1		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值2		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值3		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	齐纳安全栅调整监视值4		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的SP(使用中)		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的SP(使用中)		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的SP(使用中)		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的SP(使用中)		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的SP（最终到达值）		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的SP（最终到达值）		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的SP（最终到达值）		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的SP（最终到达值）		－		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的SP输出		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的SP输出		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的SP输出		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的SP输出		－		0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路1的MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路2的MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路3的MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2304 ～ 2431)	1	回路4的MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路1的加热侧MV		0.0	%	0				

标准数值 / 标准数值

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路2的加热侧MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路3的加热侧MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路4的加热侧MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路1的冷却侧MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路2的冷却侧MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路3的冷却侧MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路4的冷却侧MV		0.0	%	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB1开度(包含推定)		—	%	0		×	×	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB2开度(包含推定)		—	%	0		×	×	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB1开度(实测值)		—	%	0		×	×	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	MFB2开度(实测值)		—	%	0		×	×	
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT1 输出ON时电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT2 输出ON时电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT3 输出ON时电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT4 输出ON时电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT1 输出OFF时电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT2 输出OFF时电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT3 输出OFF时电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	CT4 输出OFF时电流		-1.0	A	0				

标准数值 / 标准数值

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路1的偏差(PV-SP)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路2的偏差(PV-SP)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路3的偏差(PV-SP)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2432 ～ 2559)	1	回路4的偏差(PV-SP)		—		0	小数点位置＝PID_PV			
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件1定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件2定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件3定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件4定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件5定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件6定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件7定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件8定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件9定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件10定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件11定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件12定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件13定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件14定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件15定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件16定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件17定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件18定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件19定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件20定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件21定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件22定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件23定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2560 ～ 2687)	1	事件24定时器剩余时间		—	s	0				
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	位置比例1中使用的MV		0.0	%	0		×	×	
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	位置比例2中使用的MV		0.0	%	0		×	×	
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT1时间比例电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT2时间比例电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT3时间比例电流		-1.0	A	0				
标准数值	标准数值(2688 ～ 2815)	1	CT4时间比例电流		-1.0	A	0				

通讯 / 以太通讯

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 1	0 ～ 255	—		0				
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 2	0 ～ 255	—		0				
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 3	0 ～ 255	—		0				
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 4	0 ～ 255	—		0				
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 5	0 ～ 255	—		0				
通讯	以太通讯	1	MAC 地址 6	0 ～ 255	—		0				
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 1	0 ～ 255	192		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 2	0 ～ 255	168		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 3	0 ～ 255	255		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址 4	0 ～ 255	254		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 1	0 ～ 255	255		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 2	0 ～ 255	255		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 3	0 ～ 255	255		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 地址掩码 4	0 ～ 255	0		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 1	0 ～ 255	0		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 2	0 ～ 255	0		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 3	0 ～ 255	0		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	IPv4 默认网关 4	0 ～ 255	0		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
通讯	以太通讯	1	CPL/TCP 端口编号	0 ～ 65535	1252		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效 0 ～ 501、503 ～ 1023 一般已被使用，请尽量不要使用 请勿使用与 MODBUS/TCP 端口编号相同的值			
通讯	以太通讯	1	MODBUS/TCP 端口编号	0 ～ 65535	502		0	设定变更内容在重新投入电源后才有效 0 ～ 501、503 ～ 1023 一般已被使用，请尽量不要使用 请勿使用与 CPL/TCP 端口编号相同的值			

通讯 /RS-485 通讯

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
通讯	RS-485通讯	1	通讯种类	0 : CPL 1 : MODBUS/ASCII 2 : MODBUS/RTU	0		0				
通讯	RS-485通讯	1	机器地址	0 ～ 127	127		0	0 : 通讯功能无效			
通讯	RS-485通讯	1	传送速度	0 : 4800bps 1 : 9600bps 2 : 19200bps 3 : 38400bps 4 : 57600bps 5 : 115200bps	2		0				
通讯	RS-485通讯	1	数据形式(数据长)	0 : 7位 1 : 8位	1		0				
通讯	RS-485通讯	1	数据形式(校验)	0 : 偶数校验 1 : 奇数校验 2 : 无校验	0		0				
通讯	RS-485通讯	1	数据形式 (停止位)	0 : 1停止位 1 : 2停止位	0		0				
通讯	RS-485通讯	1	通讯最小应答时间	1 ～ 250ms	3	ms	0				

基本 / 设置

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	设置	1	SP使用组数	1～4	1		0				
基本	设置	1	电源投入时启动延时	0～60s	2	s	1				
基本	设置	1	高功能密码1	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码2	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码3	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码4	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码5	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码6	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码7	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码8	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码9	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码10	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码11	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码12	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码13	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码14	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码15	0～65535	0		2				
基本	设置	1	高功能密码16	0～65535	0		2				
基本	设置	1	回路种类	0:1回路 1:2回路 2:1回路(RSP) 5:2回路(1回路侧带RSP) 8:2回路(RSP)+带操作量分支输出 9:2回路(RSP) 21:3回路 22:4回路 23:3回路+带操作量分支输出 24:4回路+带操作量分支输出 26:4回路(RSP)+带操作量分支输出 27:1回路(RSP内部串级) 28:1回路(RSP内部串级)+2回路(RSP) 29:2回路(RSP内部串级)	*		1	设定变更内容在重新投入电源后才有效			
基本	设置	1	全部锁定解除	0:锁定继续 1:锁定解除	0		1				

* NX-D15/25=22
NX-D35=1

基本 / 回路（输入分配）

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路(输入分配)	1	PV分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	1	RSP分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	1	AI分配	NX-D15的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 NX-D25/35的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	2	PV分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	2	RSP分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	2	AI分配	NX-D15的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 NX-D25/35的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	3	PV分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	3	RSP分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	3	AI分配	NX-D15的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 NX-D25/35的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	4	PV分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	4	RSP分配	0 : 默认值 1 : PV1 2 : PV2 3 : PV3 4 : PV4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				
基本	回路(输入分配)	4	AI分配	NX-D15的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 NX-D25/35的场合 0 : 默认值 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : AI4 2048 ～ 3071 : 标准数值	0		1				

基本 / 回路控制

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	1	回路PV/SP小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本设定)	1	控制动作	0 : 逆动作(加热) 1 : 正动作(冷却) 2 : 加热冷却 4 : 逆动作(ON/OFF) 5 : 正动作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本设定)	1	控制算法	NX-D15的场合　0 : PID-A NX-D25/35的场合　0 : PID-A 2 : PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本设定)	1	比例带用量程幅下限	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	1	比例带用量程幅上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	1	AT种类	0 : 通常(标准的控制特性) 1 : 即应(对干扰迅速应答的控制特性) 2 : 稳定(PV的上下波动小的控制特性)	0		1				
基本	回路控制(基本设定)	1	加热冷却控制不感带	-100.0 ～ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本设定)	1	PID运算初始操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本设定)	2	回路PV/SP小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本设定)	2	控制动作	0 : 逆动作(加热) 1 : 正动作(冷却) 2 : 加热冷却 4 : 逆动作(ON/OFF) 5 : 正动作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本设定)	2	控制算法	NX-D15的场合　0 : PID-A NX-D25/35的场合　0 : PID-A 2 : PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本设定)	2	比例带用量程幅下限	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	2	比例带用量程幅上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	2	AT种类	0 : 通常(标准的控制特性) 1 : 即应(对干扰迅速应答的控制特性) 2 : 稳定(PV的上下波动小的控制特性)	0		0				
基本	回路控制(基本设定)	2	加热冷却控制不感带	-100.0 ～ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本设定)	2	PID运算初始操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				

基本 / 回路控制

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(基本设定)	3	回路PV/SP小数	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本设定)	3	控制动作	0 : 逆动作(加热) 1 : 正动作(冷却) 2 : 加热冷却 4 : 逆动作(ON/OFF) 5 : 正动作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本设定)	3	控制算法	NX-D15的场合 0 : PID-A NX-D25的场合 0 : PID-A 2 : PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本设定)	3	比例带用量程幅下限	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	3	比例带用量程幅上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	3	AT种类	0 : 通常(标准的控制特性) 1 : 即应(对干扰迅速应答的控制特性) 2 : 稳定(PV的上下波动小的控制特性)	0		0				
基本	回路控制(基本设定)	3	加热冷却控制不感带	-100.0 ～ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本设定)	3	PID运算初始操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本设定)	4	回路PV/SP小数	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	1		1				
基本	回路控制(基本设定)	4	控制动作	0 : 逆动作(加热) 1 : 正动作(冷却) 2 : 加热冷却 4 : 逆动作(ON/OFF) 5 : 正动作(ON/OFF)	0		0				
基本	回路控制(基本设定)	4	控制算法	NX-D15的场合 0 : PID-A NX-D25的场合 0 : PID-A 2 : PID-B	0		1				
基本	回路控制(基本设定)	4	比例带用量程幅下限	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	4	比例带用量程幅上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		1	小数点位置＝PID_PV			
基本	回路控制(基本设定)	4	AT种类	0 : 通常(标准的控制特性) 1 : 即应(对干扰迅速应答的控制特性) 2 : 稳定(PV的上下波动小的控制特性)	0		0				
基本	回路控制(基本设定)	4	加热冷却控制不感带	-100.0 ～ +100.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(基本设定)	4	PID运算初始操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	1	PID运算初始化	0 : 自动 1 : 不初始化 2 : 初始化(输入了与当前值不同的SP值时)	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	1	积分时间•微分时间小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位	0		1				
基本	回路控制(扩展设定)	1	MANUAL变更时动作	0 : 无扰 1 : 预置	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	1	预置MANUAL值	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(扩展设定)	1	操作量上升变化限幅	0.00 无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	1	操作量下降变化限幅	0.00 无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	1	AT时操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	1	AT时操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域动作选择	0 : 不使用 1 : SP时的选择 2 : PV时的选择	0		1		×		
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域1	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域3	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	1	区域用回差	-19999 ～ +32000U	5.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	2	PID运算初始化	0 : 自动 1 : 不初始化 2 : 初始化(输入了与当前值不同的SP值时)	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	2	积分时间•微分时间小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位	0		1				
基本	回路控制(扩展设定)	2	MANUAL变更时动作	0 : 无扰 1 : 预置	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	2	预置MANUAL值	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(扩展设定)	2	操作量上升变化限幅	0.00 无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	2	操作量下降变化限幅	0.00 无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	2	AT时操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	2	AT时操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域动作选择	0 : 不使用 1 : SP时的选择 2 : PV时的选择	0		1		×		
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域1	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域3	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	2	区域用回差	-19999 ～ +32000U	5.0		1	小数点位置=PID_PV	×		

基本 / 回路控制

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(扩展设定)	3	PID运算初始化	0 : 自动 1 : 不初始化 2 : 初始化(输入了与当前值不同的SP值时)	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	3	积分时间·微分时间小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位	0		1				
基本	回路控制(扩展设定)	3	MANUAL变更时动作	0 : 无扰 1 : 预置	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	3	预置MANUAL值	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(扩展设定)	3	操作量上升变化限幅	0.00无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	3	操作量下降变化限幅	0.00无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	3	AT时操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	3	AT时操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域动作选择	0 : 不使用 1 : SP时的选择 2 : PV时的选择	0		1		×		
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域1	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域3	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	3	区域用回差	-19999 ～ +32000U	5.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	4	PID运算初始化	0 : 自动 1 : 不初始化 2 : 初始化(输入了与当前值不同的SP值时)	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	4	积分时间·微分时间小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位	0		1				
基本	回路控制(扩展设定)	4	MANUAL变更时动作	0 : 无扰 1 : 预置	0		0				
基本	回路控制(扩展设定)	4	预置MANUAL值	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路控制(扩展设定)	4	操作量上升变化限幅	0.00无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	4	操作量下降变化限幅	0.00无限幅 0.01 ～ 320.00%/s	0.00	%/s	0		×		
基本	回路控制(扩展设定)	4	AT时操作量下限	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	4	AT时操作量上限	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域动作选择	0 : 不使用 1 : SP时的选择 2 : PV时的选择	0		1		×		
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域1	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域3	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=PID_PV	×		
基本	回路控制(扩展设定)	4	区域用回差	-19999 ～ +32000U	5.0		1	小数点位置=PID_PV	×		

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路控制(算法)	1	AT时调整系数 比例带	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	1	AT时调整系数 积分时间	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	1	AT时调整系数 微分时间	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超调抑制系数	0 ～ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	1	SP滞后常数	0.0 ～ 3200.0	0.0		1				
基本	回路控制(算法)	2	AT时调整系数 比例带	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	2	AT时调整系数 积分时间	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	2	AT时调整系数 微分时间	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超调抑制系数	0 ～ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	2	SP滞后常数	0.0 ～ 3200.0	0.0		1				
基本	回路控制(算法)	3	AT时调整系数 比例带	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	3	AT时调整系数 积分时间	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	3	AT时调整系数 微分时间	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超调抑制系数	0 ～ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	3	SP滞后常数	0.0 ～ 3200.0	0.0		1				
基本	回路控制(算法)	4	AT时调整系数 比例带	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	4	AT时调整系数 积分时间	0.00 ～ 320.00	1.00		1				
基本	回路控制(算法)	4	AT时调整系数 微分时间	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超调抑制系数	0 ～ 99	0		2				
基本	回路控制(算法)	4	SP滞后常数	0.0 ～ 3200.0	0.0		1				

基本 / 回路输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路输出(操作量)	1	READY时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	1	READY时操作量(加热侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	1	READY时操作量(冷却侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	1	PV异常时操作量选择	0 : 控制运算继续 1 : 输出PV异常时的操作量	0		0				
基本	回路输出(操作量)	1	PV异常时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出1	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出2	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出3	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出4	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出5	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出6	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出7	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	1	固定值输出8	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	READY时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	2	READY时操作量(加热侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	2	READY时操作量(冷却侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	2	PV异常时操作量选择	0 : 控制运算继续 1 : 输出PV异常时的操作量	0		0				
基本	回路输出(操作量)	2	PV异常时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出1	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出2	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出3	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出4	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出5	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出6	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出7	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	2	固定值输出8	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	READY时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	3	READY时操作量(加热侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	3	READY时操作量(冷却侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	3	PV异常时操作量选择	0 : 控制运算继续 1 : 输出PV异常时的操作量	0		0				
基本	回路输出(操作量)	3	PV异常时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出1	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出2	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出3	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出4	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出5	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出6	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出7	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	3	固定值输出8	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	READY时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	4	READY时操作量(加热侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	4	READY时操作量(冷却侧)	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
基本	回路输出(操作量)	4	PV异常时操作量选择	0 : 控制运算继续 1 : 输出PV异常时的操作量	0		0				
基本	回路输出(操作量)	4	PV异常时操作量	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	0				
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出1	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出2	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出3	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出4	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出5	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出6	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出7	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		
基本	回路输出(操作量)	4	固定值输出8	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1		×		

基本 /IDLE 时 / 管理模块通讯异常时动作

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	1	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	1	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	1	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	2	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	2	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	2	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	3	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	3	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	3	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	4	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	4	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	4	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				

基本 /IDLE 时 / 管理模块通讯异常时动作

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	5	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	5	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	5	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	6	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	6	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	6	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	7	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	7	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	7	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	8	输出种类	0 : 预置(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 1 : 预置(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 2 : 预置(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作) 3 : 无扰(IDLE时动作) / 预置(通讯异常时动作) 4 : 无扰(IDLE时动作) / 直接(通讯异常时动作) 5 : 无扰(IDLE时动作) / 无扰(通讯异常时动作)	0		2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	8	输出值(%)	-10.0 ～ +110.0%	0	%	2				
基本	IDLE时/管理模块通讯异常时动作	8	输出值(ON/OFF)	0 : OFF 1 : ON	0		2				

基本 / 回路输出（串级）

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	回路输出(串级)	1	SP定标方式	0 : 固定 1 : SP基准 2 : PV基准	0		2		×		
基本	回路输出(串级)	1	SP定标下限	-1999.9 ～ +3200.0	0.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	1	SP定标上限	-1999.9 ～ +3200.0	100.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	1	SP输出滤波	0.0 ～ 120.0s	0.0	s	2		×		
基本	回路输出(串级)	2	SP定标方式	0 : 固定 1 : SP基准 2 : PV基准	0		2		×		
基本	回路输出(串级)	2	SP定标下限	-1999.9 ～ +3200.0	0.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	2	SP定标上限	-1999.9 ～ +3200.0	100.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	2	SP输出滤波	0.0 ～ 120.0s	0.0	s	2		×		
基本	回路输出(串级)	3	SP定标方式	0 : 固定 1 : SP基准 2 : PV基准	0		2		×		
基本	回路输出(串级)	3	SP定标下限	-1999.9 ～ +3200.0	0.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	3	SP定标上限	-1999.9 ～ +3200.0	100.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	3	SP输出滤波	0.0 ～ 120.0s	0.0	s	2		×		
基本	回路输出(串级)	4	SP定标方式	0 : 固定 1 : SP基准 2 : PV基准	0		2		×		
基本	回路输出(串级)	4	SP定标下限	-1999.9 ～ +3200.0	0.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	4	SP定标上限	-1999.9 ～ +3200.0	100.0		2		×		
基本	回路输出(串级)	4	SP输出滤波	0.0 ～ 120.0s	0.0	s	2		×		

基本 / 位置比例

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	位置比例	1	输出种类	0 : 位置比例控制停止 1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 回路 1 的冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV（加热冷却控制用） 6 : 回路 2 的冷却 MV（加热冷却控制用） 7 ～ 2047 : 未定义 2048 ～ 3071 : 由标准数值编号决定	0		0		×	×	
基本	位置比例	1	控制方法选择	0 : MFB 控制＋推定位置控制 1 : MFB 控制＋断线时闭侧动作 2 : 推定位置控制 3 : 推定位置控制＋与电源投入时位置一致	0		0		×	×	
基本	位置比例	1	死区区域	0.5 ～ 25.0%	10	%	0		×	×	
基本	位置比例	1	长寿命	0 : 控制性重视 1 : 寿命重视	0		0		×	×	
基本	位置比例	1	回路指定	1 : 回路 1 2 : 回路 2	1		1		×	×	
基本	位置比例	1	折线表组指定	0 : 不使用 1 ～ 8 : 使用组编号	0		1		×	×	
基本	位置比例	2	输出种类	0 : 位置比例控制停止 1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 回路 1 的冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV（加热冷却控制用） 6 : 回路 2 的冷却 MV（加热冷却控制用） 7 ～ 2047 : 未定义 2048 ～ 3071 : 由标准数值编号决定	0		0		×	×	
基本	位置比例	2	控制方法选择	0 : MFB 控制＋推定位置控制 1 : MFB 控制＋断线时闭侧动作 2 : 推定位置控制 3 : 推定位置控制＋与电源投入时位置一致	0		0		×	×	
基本	位置比例	2	死区区域	0.5 ～ 25.0%	10	%	0		×	×	
基本	位置比例	2	长寿命	0 : 控制性重视 1 : 寿命重视	0		0		×	×	
基本	位置比例	2	回路指定	1 : 回路 1 2 : 回路 2	1		1		×	×	
基本	位置比例	2	折线表组指定	0 : 不使用 1 ～ 8 : 使用组编号	0		1		×	×	

基本 / 位置比例调整

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
基本	位置比例调整	1	自动调整	0 : 停止 1 : 开始	0		0		×	×	
基本	位置比例调整	1	全闭调整值	0 ～ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例调整	1	全开调整值	0 ～ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例调整	1	全开时间调整值	5.0 ～ 240.0s	0	s	1		×	×	
基本	位置比例调整	2	自动调整	0 : 停止 1 : 开始	0		0		×	×	
基本	位置比例调整	2	全闭调整值	0 ～ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例调整	2	全开调整值	0 ～ 32000	0		1		×	×	
基本	位置比例调整	2	全开时间调整值	5.0 ～ 240.0s	0	s	1		×	×	

输入输出 /PV 输入

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	PV输入	1	量程种类	※参照量程表	88		0	参照4-2 设定输入种类（4-3页）			
输入输出	PV输入	1	小数点位置	0：无小数点 1：小数点以下1位 2：小数点以下2位 3：小数点以下3位 4：小数点以下4位	1		0				
输入输出	PV输入	1	温度单位	0：摄氏(℃) 1：华氏(°) 2：开氏(K)	0		0				
输入输出	PV输入	1	报警发生点下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	1	报警发生点上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	1	冷端补偿	0：在仪表内部补偿 1：仪表不补偿	0		1				
输入输出	PV输入	1	线性•定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	1	线性•定标上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	1	开平运算小信号切除	0.0 ～ 10.0%	0.0	%	1				
输入输出	PV输入	1	滤波	0.00 ～ 120.00s	0.00	s	0				
输入输出	PV输入	1	偏置	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	1	比率	0.001 ～ 32.000	1.000		0				
输入输出	PV输入	1	折线表组指定	0：不使用 1：1组　2：2组　3：3组　4：4组 5：5组　6：6组　7：7组　8：8组	0		1		×		
输入输出	PV输入	2	量程种类	※参照量程表	88		0	参照4-2 设定输入种类（4-3页）			
输入输出	PV输入	2	小数点位置	0：无小数点 1：小数点以下1位 2：小数点以下2位 3：小数点以下3位 4：小数点以下4位	1		0				
输入输出	PV输入	2	温度单位	0：摄氏(℃) 1：华氏(°) 2：开氏(K)	0		0				
输入输出	PV输入	2	报警发生点下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	2	报警发生点上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	2	冷端补偿	0：在仪表内部补偿 1：仪表不补偿	0		1				
输入输出	PV输入	2	线性•定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	2	线性•定标上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	2	开平运算小信号切除	0.0 ～ 10.0%	0.0	%	1				
输入输出	PV输入	2	滤波	0.00 ～ 120.00s	0.00	s	0				
输入输出	PV输入	2	偏置	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	2	比率	0.001 ～ 32.000	1.000		0				
输入输出	PV输入	2	折线表组指定	0：不使用 1：1组　2：2组　3：3组　4：4组 5：5组　6：6组　7：7组　8：8组	0		1		×		

输入输出 /PV 输入

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	PV输入	3	量程种类	※参照量程表	*		0	参照4-2 设定输入种类（4-3页）			
输入输出	PV输入	3	小数点位置	0:无小数点 1:小数点以下1位 2:小数点以下2位 3:小数点以下3位 4:小数点以下4位	1		0				
输入输出	PV输入	3	温度单位	0:摄氏(℃) 1:华氏(°) 2:开氏(K)	0		0				
输入输出	PV输入	3	报警发生点下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	3	报警发生点上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	3	冷端补偿	0 : 在仪表内部补偿 1 : 仪表不补偿	0		1				
输入输出	PV输入	3	线性•定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	3	线性•定标上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	3	开平运算小信号切除	0.0 ～ 10.0%	0.0	%	1				
输入输出	PV输入	3	滤波	0.00 ～ 120.00s	0.00	s	0				
输入输出	PV输入	3	偏置	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	3	比率	0.001 ～ 32.000	1.000		0				
输入输出	PV输入	3	折线表组指定	0 : 不使用 1 : 1组　2 : 2组　3 : 3组　4 : 4组 5 : 5组　6 : 6组　7 : 7组　8 : 8组	0		1		×		
输入输出	PV输入	4	量程种类	※参照量程表	*		0	参照4-2 设定输入种类（4-3页）			
输入输出	PV输入	4	小数点位置	0:无小数点 1:小数点以下1位 2:小数点以下2位 3:小数点以下3位 4:小数点以下4位	1		0				
输入输出	PV输入	4	温度单位	0:摄氏(℃) 1:华氏(°) 2:开氏(K)	0		0				
输入输出	PV输入	4	报警发生点下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	4	报警发生点上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	4	冷端补偿	0 : 在仪表内部补偿 1 : 仪表不补偿	0		1				
输入输出	PV输入	4	线性•定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	4	线性•定标上限	-19999 ～ +32000U	1000.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	4	开平运算小信号切除	0.0 ～ 10.0%	0.0	%	1				
输入输出	PV输入	4	滤波	0.00 ～ 120.00s	0.00	s	0				
输入输出	PV输入	4	偏置	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝PV			
输入输出	PV输入	4	比率	0.001 ～ 32.000	1.000		0				
输入输出	PV输入	4	折线表组指定	0 : 不使用 1 : 1组　2 : 2组　3 : 3组　4 : 4组 5 : 5组　6 : 6组　7 : 7组　8 : 8组	0		1		×		

* 位置比例控制型以外的场合 : 88、位置比例控制型的场合 : 75

输入输出 / 连续输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	连续输出	1	输出量程	模拟电流输出的场合 0 : 4 ～ 20mA 1 : 0 ～ 20mA 模拟电压输出的场合 0 : 1 ～ 5V 1 : 0 ～ 5V 2 : 0 ～ 10V 3 : 2 ～ 10V	0		0				
输入输出	连续输出	1	输出种类	0 : 0% 固定　1 : MV 2 : 加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : PV（回路）　5 : SP 6 : 偏差（PV-SP） 7 : PV（输入通道） 2048 ～ 3071 : 标准数值	1		0				
输入输出	连续输出	1	回路 / 通道指定	0 : 无效 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				
输入输出	连续输出	1	输出小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	1		0				
输入输出	连续输出	1	输出定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝OUT			
输入输出	连续输出	1	输出定标上限	-19999 ～ +32000U	100.0		0	小数点位置＝OUT			
输入输出	连续输出	2	输出量程	模拟电流输出的场合 0 : 4 ～ 20mA 1 : 0 ～ 20mA 模拟电压输出的场合 0 : 1 ～ 5V 1 : 0 ～ 5V 2 : 0 ～ 10V 3 : 2 ～ 10V	0		0				
输入输出	连续输出	2	输出种类	0 : 0% 固定　1 : MV 2 : 加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : PV（回路）　5 : SP 6 : 偏差（PV-SP） 7 : PV（输入通道） 2048 ～ 3071 : 标准数值	1		0				
输入输出	连续输出	2	回路 / 通道指定	0 : 无效 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				
输入输出	连续输出	2	输出小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	1		0				
输入输出	连续输出	2	输出定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝OUT			
输入输出	连续输出	2	输出定标上限	-19999 ～ +32000U	100.0		0	小数点位置＝OUT			

输入输出 / 连续输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	连续输出	3	输出量程	模拟电流输出的场合 0 : 4 ～ 20mA 1 : 0 ～ 20mA 模拟电压输出的场合 0 : 1 ～ 5V 1 : 0 ～ 5V 2 : 0 ～ 10V 3 : 2 ～ 10V	0		0				
输入输出	连续输出	3	输出种类	0 : 0% 固定 1 : MV 2 : 加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : PV（回路） 5 : SP 6 : 偏差（PV-SP） 7 : PV（输入通道） 2048 ～ 3071 : 标准数值	*		0				
输入输出	连续输出	3	回路 / 通道指定	0 : 无效 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				
输入输出	连续输出	3	输出小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	1		0				
输入输出	连续输出	3	输出定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝OUT			
输入输出	连续输出	3	输出定标上限	-19999 ～ +32000U	100.0		0	小数点位置＝OUT			
输入输出	连续输出	4	输出量程	模拟电流输出的场合 0 : 4 ～ 20mA 1 : 0 ～ 20mA 模拟电压输出的场合 0 : 1 ～ 5V 1 : 0 ～ 5V 2 : 0 ～ 10V 3 : 2 ～ 10V	0		0				
输入输出	连续输出	4	输出种类	0 : 0% 固定 1 : MV 2 : 加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : PV（回路） 5 : SP 6 : 偏差（PV-SP） 7 : PV（输入通道） 2048 ～ 3071 : 标准数值	*		0				
输入输出	连续输出	4	回路 / 通道指定	0 : 无效 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				
输入输出	连续输出	4	输出小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	1		0				
输入输出	连续输出	4	输出定标下限	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝OUT			
输入输出	连续输出	4	输出定标上限	-19999 ～ +32000U	100.0		0	小数点位置＝OUT			

* NX-D15/D25 为 1、NX-D35 为 0

输入输出/OUT/DO输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	OUT/DO输出	1	输出种类	0：OFF　1：回路1的MV 2：回路1的加热MV(加热冷却控制用) 3：回路1的冷却MV(加热冷却控制用) 4：回路2的MV 5：回路2的加热MV(加热冷却控制用) 6：回路2的冷却MV(加热冷却控制用) 7：回路3的MV 8：回路3的加热MV(加热冷却控制用) 9：回路3的冷却MV(加热冷却控制用) 10：回路4的MV 11：回路4的加热MV(加热冷却控制用) 12：回路4的冷却MV(加热冷却控制用) 13：位置比例输出1的闭侧的输出 14：位置比例输出1的开侧的输出 15：位置比例输出2的闭侧的输出 16：位置比例输出2的开侧的输出 1024～2047：标准位	1		0				
输入输出	OUT/DO输出	1	锁定	0：不锁定　1：ON时锁定 2:OFF时锁定(电源投入时的OFF除外)	0		1				
输入输出	OUT/DO输出	1	时间比例动作种类	0：控制性重视型　1：操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO输出	1	最小ON/OFF时间	0～300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO输出	1	时间比例周期	0.1～120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO输出	1	位相偏移	0～32000ms	0	ms	0				
输入输出	OUT/DO输出	2	输出种类	0：OFF　1：回路1的MV 2：回路1的加热MV(加热冷却控制用) 3：回路1的冷却MV(加热冷却控制用) 4：回路2的MV 5：回路2的加热MV(加热冷却控制用) 6：回路2的冷却MV(加热冷却控制用) 7：回路3的MV 8：回路3的加热MV(加热冷却控制用) 9：回路3的冷却MV(加热冷却控制用) 10：回路4的MV 11：回路4的加热MV(加热冷却控制用) 12：回路4的冷却MV(加热冷却控制用) 13：位置比例输出1的闭侧的输出 14：位置比例输出1的开侧的输出 15：位置比例输出2的闭侧的输出 16：位置比例输出2的开侧的输出 1024～2047：标准位	4		0				
输入输出	OUT/DO输出	2	锁定	0：不锁定　1：ON时锁定 2:OFF时锁定(电源投入时的OFF除外)	0		1				
输入输出	OUT/DO输出	2	时间比例动作种类	0：控制性重视型　1：操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO输出	2	最小ON/OFF时间	0～300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO输出	2	时间比例周期	0.1～120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO输出	2	位相偏移	0～32000ms	0	ms	2				
输入输出	OUT/DO输出	3	输出种类	0：OFF　1：回路1的MV 2：回路1的加热MV(加热冷却控制用) 3：回路1的冷却MV(加热冷却控制用) 4：回路2的MV 5：回路2的加热MV(加热冷却控制用) 6：回路2的冷却MV(加热冷却控制用) 7：回路3的MV 8：回路3的加热MV(加热冷却控制用) 9：回路3的冷却MV(加热冷却控制用) 10：回路4的MV 11：回路4的加热MV(加热冷却控制用) 12：回路4的冷却MV(加热冷却控制用) 13：位置比例输出1的闭侧的输出 14：位置比例输出1的开侧的输出 15：位置比例输出2的闭侧的输出 16：位置比例输出2的开侧的输出 1024～2047：标准位	7		0				

输入输出 /OUT/DO 输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	OUT/DO 输出	3	锁定	0 : 不锁定　1 : ON 时锁定 2:OFF 时锁定(电源投入时的 OFF 除外)	0		1				
输入输出	OUT/DO 输出	3	时间比例动作种类	0 : 控制性重视型　1 : 操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO 输出	3	最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO 输出	3	时间比例周期	0.1 ～ 120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO 输出	3	位相偏移	0 ～ 32000ms	0	ms	2				
输入输出	OUT/DO 输出	4	输出种类	0 : OFF　1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV(加热冷却控制用) 3 : 回路 1 的冷却 MV(加热冷却控制用) 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV(加热冷却控制用) 6 : 回路 2 的冷却 MV(加热冷却控制用) 7 : 回路 3 的 MV 8 : 回路 3 的加热 MV(加热冷却控制用) 9 : 回路 3 的冷却 MV(加热冷却控制用) 10 : 回路 4 的 MV 11 : 回路 4 的加热 MV(加热冷却控制用) 12 : 回路 4 的冷却 MV(加热冷却控制用) 13 : 位置比例输出 1 的闭侧的输出 14 : 位置比例输出 1 的开侧的输出 15 : 位置比例输出 2 的闭侧的输出 16 : 位置比例输出 2 的开侧的输出 1024 ～ 2047 : 标准位	10		0				
输入输出	OUT/DO 输出	4	锁定	0 : 不锁定　1 : ON 时锁定 2:OFF 时锁定(电源投入时的 OFF 除外)	0		1				
输入输出	OUT/DO 输出	4	时间比例动作种类	0 : 控制性重视型　1 : 操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO 输出	4	最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO 输出	4	时间比例周期	0.1 ～ 120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO 输出	4	位相偏移	0 ～ 32000ms	0	ms	2				
输入输出	OUT/DO 输出	5	输出种类	0 : OFF　1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV(加热冷却控制用) 3 : 回路 1 的冷却 MV(加热冷却控制用) 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV(加热冷却控制用) 6 : 回路 2 的冷却 MV(加热冷却控制用) 7 : 回路 3 的 MV 8 : 回路 3 的加热 MV(加热冷却控制用) 9 : 回路 3 的冷却 MV(加热冷却控制用) 10 : 回路 4 的 MV 11 : 回路 4 的加热 MV(加热冷却控制用) 12 : 回路 4 的冷却 MV(加热冷却控制用) 13 : 位置比例输出 1 的闭侧的输出 14 : 位置比例输出 1 的开侧的输出 15 : 位置比例输出 2 的闭侧的输出 16 : 位置比例输出 2 的开侧的输出 1024 ～ 2047 : 标准位	1088		0				
输入输出	OUT/DO 输出	5	锁定	0 : 不锁定　1 : ON 时锁定 2:OFF 时锁定(电源投入时的 OFF 除外)	0		1				
输入输出	OUT/DO 输出	5	时间比例动作种类	0 : 控制性重视型　1 : 操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO 输出	5	最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO 输出	5	时间比例周期	0.1 ～ 120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO 输出	5	位相偏移	0 ～ 32000ms	0	ms	0				

输入输出 /OUT/DO 输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	OUT/DO 输出	6	输出种类	0 : OFF　1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 回路 1 的冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV（加热冷却控制用） 6 : 回路 2 的冷却 MV（加热冷却控制用） 7 : 回路 3 的 MV 8 : 回路 3 的加热 MV（加热冷却控制用） 9 : 回路 3 的冷却 MV（加热冷却控制用） 10 : 回路 4 的 MV 11 : 回路 4 的加热 MV（加热冷却控制用） 12 : 回路 4 的冷却 MV（加热冷却控制用） 13 : 位置比例输出 1 的闭侧的输出 14 : 位置比例输出 1 的开侧的输出 15 : 位置比例输出 2 的闭侧的输出 16 : 位置比例输出 2 的开侧的输出 1024 ～ 2047 : 标准位	1089		0				
输入输出	OUT/DO 输出	6	锁定	0 : 不锁定　1 : ON 时锁定 2 : OFF 时锁定（电源投入时的 OFF 除外）	0		1				
输入输出	OUT/DO 输出	6	时间比例动作种类	0 : 控制性重视型　1 : 操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO 输出	6	最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO 输出	6	时间比例周期	0.1 ～ 120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO 输出	6	位相偏移	0 ～ 32000ms	0	ms	2				
输入输出	OUT/DO 输出	7	输出种类	0 : OFF　1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 回路 1 的冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV（加热冷却控制用） 6 : 回路 2 的冷却 MV（加热冷却控制用） 7 : 回路 3 的 MV 8 : 回路 3 的加热 MV（加热冷却控制用） 9 : 回路 3 的冷却 MV（加热冷却控制用） 10 : 回路 4 的 MV 11 : 回路 4 的加热 MV（加热冷却控制用） 12 : 回路 4 的冷却 MV（加热冷却控制用） 13 : 位置比例输出 1 的闭侧的输出 14 : 位置比例输出 1 的开侧的输出 15 : 位置比例输出 2 的闭侧的输出 16 : 位置比例输出 2 的开侧的输出 1024 ～ 2047 : 标准位	1090		0				
输入输出	OUT/DO 输出	7	锁定	0 : 不锁定　1 : ON 时锁定 2 : OFF 时锁定（电源投入时的 OFF 除外）	0		1				
输入输出	OUT/DO 输出	7	时间比例动作种类	0 : 控制性重视型　1 : 操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO 输出	7	最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO 输出	7	时间比例周期	0.1 ～ 120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO 输出	7	位相偏移	0 ～ 32000ms	0	ms	2				
输入输出	OUT/DO 输出	8	输出种类	0 : OFF　1 : 回路 1 的 MV 2 : 回路 1 的加热 MV（加热冷却控制用） 3 : 回路 1 的冷却 MV（加热冷却控制用） 4 : 回路 2 的 MV 5 : 回路 2 的加热 MV（加热冷却控制用） 6 : 回路 2 的冷却 MV（加热冷却控制用） 7 : 回路 3 的 MV 8 : 回路 3 的加热 MV（加热冷却控制用） 9 : 回路 3 的冷却 MV（加热冷却控制用） 10 : 回路 4 的 MV 11 : 回路 4 的加热 MV（加热冷却控制用） 12 : 回路 4 的冷却 MV（加热冷却控制用） 13 : 位置比例输出 1 的闭侧的输出 14 : 位置比例输出 1 的开侧的输出 15 : 位置比例输出 2 的闭侧的输出 16 : 位置比例输出 2 的开侧的输出 1024 ～ 2047 : 标准位	1091		0				

输入输出 /OUT/DO 输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	OUT/DO 输出	8	锁定	0 : 不锁定 1 : ON 时锁定 2:OFF 时锁定(电源投入时的 OFF 除外)	0		1				
输入输出	OUT/DO 输出	8	时间比例动作种类	0 : 控制性重视型 1 : 操作端寿命重视型	0		0				
输入输出	OUT/DO 输出	8	最小 ON/OFF 时间	0 ～ 300ms	10	ms	0				
输入输出	OUT/DO 输出	8	时间比例周期	0.1 ～ 120.0s	2.0	s	0				
输入输出	OUT/DO 输出	8	位相偏移	0 ～ 32000ms	0	ms	2				

输入输出 / 齐纳安全栅调整

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	齐纳安全栅调整	1	调整值保存指示	0 : 调整停止 1 : 调整值写入 99 : 调整值清除	0		2				
输入输出	齐纳安全栅调整	1	调整值	-20.0 ～ +20.0Ω	0	Ω	2				
输入输出	齐纳安全栅调整	2	调整值保存指示	0 : 调整停止 1 : 调整值写入 99 : 调整值清除	0		2				
输入输出	齐纳安全栅调整	2	调整值	-20.0 ～ +20.0Ω	0	Ω	2				
输入输出	齐纳安全栅调整	3	调整值保存指示	0 : 调整停止 1 : 调整值写入 99 : 调整值清除	0		2				
输入输出	齐纳安全栅调整	3	调整值	-20.0 ～ +20.0Ω	0	Ω	2				
输入输出	齐纳安全栅调整	4	调整值保存指示	0 : 调整停止 1 : 调整值写入 99 : 调整值清除	0		2				
输入输出	齐纳安全栅调整	4	调整值	-20.0 ～ +20.0Ω	0	Ω	2				

输入输出 /CT 输入

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
输入输出	CT输入	1	CT动作	0 : 通常电流测量(钳形表模式) 1 : OUT1端子的加热器断线检测 2 : OUT2端子的加热器断线检测 3 : OUT3端子的加热器断线检测 4 : OUT4端子的加热器断线检测	0		0				
输入输出	CT输入	1	CT测量等待时间	30 ～ 300ms	30	ms	0				
输入输出	CT输入	1	CT匝数	100 ～ 4000	800		1				
输入输出	CT输入	1	CT电线穿过次数	1 ～ 6	1		1				
输入输出	CT输入	1	加热器断线检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	1	过电流检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	1	短路检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	1	回差	0.0 ～ 350.0A	5.0	A	1				
输入输出	CT输入	1	延迟时间	0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
输入输出	CT输入	1	未测量恢复条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
输入输出	CT输入	2	CT动作	0 : 通常电流测量(钳形表模式) 1 : OUT1端子的加热器断线检测 2 : OUT2端子的加热器断线检测 3 : OUT3端子的加热器断线检测 4 : OUT4端子的加热器断线检测	0		0				
输入输出	CT输入	2	CT测量等待时间	30 ～ 300ms	30	ms	0				
输入输出	CT输入	2	CT匝数	100 ～ 4000	800		1				
输入输出	CT输入	2	CT电线穿过次数	1 ～ 6	1		1				
输入输出	CT输入	2	加热器断线检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	2	过电流检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	2	短路检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	2	回差	0.0 ～ 350.0A	5.0	A	1				
输入输出	CT输入	2	延迟时间	0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
输入输出	CT输入	2	未测量恢复条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
输入输出	CT输入	3	CT动作	0 : 通常电流测量(钳形表模式) 1 : OUT1端子的加热器断线检测 2 : OUT2端子的加热器断线检测 3 : OUT3端子的加热器断线检测 4 : OUT4端子的加热器断线检测	0		0				
输入输出	CT输入	3	CT测量等待时间	30 ～ 300ms	30	ms	0				
输入输出	CT输入	3	CT匝数	100 ～ 4000	800		1				
输入输出	CT输入	3	CT电线穿过次数	1 ～ 6	1		1				
输入输出	CT输入	3	加热器断线检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	3	过电流检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	3	短路检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	3	回差	0.0 ～ 350.0A	5.0	A	1				
输入输出	CT输入	3	延迟时间	0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
输入输出	CT输入	3	未测量恢复条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
输入输出	CT输入	4	CT动作	0 : 通常电流测量(钳形表模式) 1 : OUT1端子的加热器断线检测 2 : OUT2端子的加热器断线检测 3 : OUT3端子的加热器断线检测 4 : OUT4端子的加热器断线检测	0		0				
输入输出	CT输入	4	CT测量等待时间	30 ～ 300ms	30	ms	0				
输入输出	CT输入	4	CT匝数	100 ～ 4000	800		1				
输入输出	CT输入	4	CT电线穿过次数	1 ～ 6	1		1				
输入输出	CT输入	4	加热器断线检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	4	过电流检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	4	短路检测电流值	0.0 ～ 350.0A	0.0	A	1				
输入输出	CT输入	4	回差	0.0 ～ 350.0A	5.0	A	1				
输入输出	CT输入	4	延迟时间	0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
输入输出	CT输入	4	未测量恢复条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
输入输出	CT输入	1	通常电流测量周期	0.1 ～ 3200.0	0	s	0				
输入输出	CT输入	2	通常电流测量周期	0.1 ～ 3200.0	0	s	0				
输入输出	CT输入	3	通常电流测量周期	0.1 ～ 3200.0	0	s	0				
输入输出	CT输入	4	通常电流测量周期	0.1 ～ 3200.0	0	s	0				

SP/SP 组选择

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
SP	SP组选择	1	SP组选择	1～SP使用组数(最大4)	1		0				
SP	SP组选择	2	SP组选择	1～SP使用组数(最大4)	1		0				
SP	SP组选择	3	SP组选择	1～SP使用组数(最大4)	1		0				
SP	SP组选择	4	SP组选择	1～SP使用组数(最大4)	1		0				

SP/LSP

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	1	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	1	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	1	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	1	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	2	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	2	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	2	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	2	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	3	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	3	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	3	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	3	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	4	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	4	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	4	PID组指定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	小数点位置＝PID_PV			
SP	LSP	4	PID组指定4(LSP用)	1～4	1		0				

SP/RSP

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
SP	RSP	1	RSP		—		1	小数点位置＝PID_PV			
SP	RSP	1	PID组指定(RSP用)	1～4	1		1				
SP	RSP	2	RSP		—		1	小数点位置＝PID_PV			
SP	RSP	2	PID组指定(RSP用)	1～4	1		1				
SP	RSP	3	RSP		—		1	小数点位置＝PID_PV			
SP	RSP	3	PID组指定(RSP用)	1～4	1		1				
SP	RSP	4	RSP		—		1	小数点位置＝PID_PV			
SP	RSP	4	PID组指定(RSP用)	1～4	1		1				

SP/SP 组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
SP	SP组态	1	SP限幅下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	1	SP限幅上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	2	SP限幅下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	2	SP限幅上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	3	SP限幅下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	3	SP限幅上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	4	SP限幅下限	-19999 ～ +32000U	-1999.9		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	4	SP限幅上限	-19999 ～ +32000U	3200.0		0	小数点位置＝PID_PV			
SP	SP组态	1	SP斜坡单位	0 : 无小数点/s、 1= 无小数点/min、2= 无小数点/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组态	1	LSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	1	LSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	1	RSP跟踪	0 : 无跟踪　1 : 跟踪	0		2				
SP	SP组态	1	RSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	1	RSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	1	LSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				
SP	SP组态	1	RSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				
SP	SP组态	2	SP斜坡单位	0 : 无小数点/s、 1= 无小数点/min、2= 无小数点/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组态	2	LSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	2	LSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	2	RSP跟踪	0 : 无跟踪　1 : 跟踪	0		2				
SP	SP组态	2	RSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	2	RSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	2	LSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				
SP	SP组态	2	RSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				
SP	SP组态	3	SP斜坡单位	0 : 无小数点/s、 1= 无小数点/min、2= 无小数点/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组态	3	LSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	3	LSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	3	RSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	3	RSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	3	RSP跟踪	0 : 无跟踪　1 : 跟踪	0		2				
SP	SP组态	3	LSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				
SP	SP组态	3	RSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				
SP	SP组态	4	SP斜坡单位	0 : 无小数点/s、 1= 无小数点/min、2= 无小数点/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组态	4	LSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	4	LSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	4	RSP用SP斜坡上升斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	4	RSP用SP斜坡下降斜率	0U（无斜率）1 ～ 32000U	0		1	小数点位置＝RAMP			
SP	SP组态	4	RSP跟踪	0 : 无跟踪　1 : 跟踪	0		2				
SP	SP组态	4	LSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				
SP	SP组态	4	RSP用PV启动	0 : PV启动许可 1 : PV启动禁止	0		1				

事件 / 事件设定（动作点）

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件设定(动作点)	1	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	1	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	2	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	2	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	3	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	3	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	4	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	4	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	5	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	5	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	6	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	6	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	7	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	7	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	8	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	8	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	9	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	9	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	10	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	10	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	11	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	11	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	12	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	12	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	13	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	13	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	14	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	14	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	15	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	15	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	16	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	16	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	17	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	17	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	18	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	18	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	19	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	19	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	20	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	20	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	21	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	21	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	22	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	22	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	23	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	23	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	24	事件主设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			
事件	事件设定(动作点)	24	事件副设定	-19999 ～ +32000U	0.0		0	小数点位置＝EV			

事件 / 事件组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件组态	1	动作种类	0 : 无事件 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（最终 SP 基准） 8 : 偏差下限（最终 SP 基准） 9 : 偏差上下限（最终 SP 基准） 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 开度上下限 17 : MFB2 开度上下限 18 : AI 上限 19 : AI 下限 20 : AI 上下限 26 : 标准数值（上限） 27 : 标准数值（下限） 28 : 标准数值（上下限） 29 : PV 变化率 31 : 通道间偏差 (PV1- 指定通道) 上限 32 : 通道间偏差 (PV2- 指定通道) 上限 33 : 通道间偏差 (PV3- 指定通道) 上限 34 : 通道间偏差 (PV4- 指定通道) 上限 35 : 通道间偏差 (PV1- 指定通道) 下限 36 : 通道间偏差 (PV2- 指定通道) 下限 37 : 通道间偏差 (PV3- 指定通道) 下限 38 : 通道间偏差 (PV4- 指定通道) 下限 39 : 通道间偏差 (PV1- 指定通道) 上下限 40 : 通道间偏差 (PV2- 指定通道) 上下限 41 : 通道间偏差 (PV3- 指定通道) 上下限 42 : 通道间偏差 (PV4- 指定通道) 上下限 43 : 通道间偏差 (PV1- 标准数值) 上限 44 : 通道间偏差 (PV2- 标准数值) 上限 45 : 通道间偏差 (PV3- 标准数值) 上限 46 : 通道间偏差 (PV4- 标准数值) 上限 47 : 通道间偏差 (PV1- 标准数值) 下限 48 : 通道间偏差 (PV2- 标准数值) 下限 49 : 通道间偏差 (PV3- 标准数值) 下限 50 : 通道间偏差 (PV4- 标准数值) 下限 51 : 通道间偏差 (PV1- 标准数值) 上下限 52 : 通道间偏差 (PV2- 标准数值) 上下限 53 : 通道间偏差 (PV3- 标准数值) 上下限 54 : 通道间偏差 (PV4- 标准数值) 上下限 61 : 报警（状态） 62 : READY（状态） 63 : MANUAL（状态） 64 : RSP（状态） 65 : AT 启动中（状态） 66 : SP 斜坡中（状态） 67 : 控制正动作（状态） 70 : 定时器（状态）	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	1	正逆	0 : 正　1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	1	待机	0 : 不待机　1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	1	READY 时动作	0 : 继续　1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	1	小数点位置	0 : 无小数点　1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位　4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	1	回差	0 ～ 32000U	5.0		0	小数点位置＝ EV			

事件 / 事件组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件组态	1	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	1	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	2	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	2	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	2	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	2	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	2	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	2	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	2	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	2	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	3	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	3	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	3	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	3	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	3	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	3	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	3	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	3	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	4	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	4	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	4	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	4	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	4	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	4	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	4	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	4	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	5	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	5	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	5	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	5	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				

事件 / 事件组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件组态	5	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	5	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	5	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	5	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	6	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	6	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	6	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	6	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	6	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	6	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	6	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	6	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	7	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	7	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	7	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	7	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	7	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	7	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	7	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	7	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	8	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	8	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	8	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	8	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	8	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	8	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	8	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	8	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	9	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	9	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				

事件 / 事件组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件组态	9	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	9	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	9	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	9	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	9	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	9	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	10	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	10	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	10	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	10	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	10	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	10	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	10	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	10	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	11	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	11	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	11	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	11	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	11	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	11	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	11	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	11	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	12	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	12	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	12	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	12	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	12	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	12	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	12	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	12	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	13	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				

事件 / 事件组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件组态	13	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	13	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	13	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	13	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	13	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	13	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	13	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	14	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	14	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	14	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	14	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	14	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	14	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	14	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	14	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	15	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	15	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	15	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	15	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	15	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	15	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	15	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	15	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	16	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	16	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	16	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机+SP变更时待机	0		0				
事件	事件组态	16	READY时动作	0 : 继续 1 : 强制OFF	0		0				
事件	事件组态	16	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下1位 2 : 小数点以下2位 3 : 小数点以下3位 4 : 小数点以下4位	0		0				
事件	事件组态	16	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	16	ON延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	16	OFF延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	17	动作种类	与事件1相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	17	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				

事件 / 事件组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件组态	17	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	17	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	17	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	17	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝ EV			
事件	事件组态	17	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	17	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	18	动作种类	与事件 1 相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	18	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	18	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	18	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	18	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	18	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝ EV			
事件	事件组态	18	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	18	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	19	动作种类	与事件 1 相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	19	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	19	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	19	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	19	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	19	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝ EV			
事件	事件组态	19	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	19	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	20	动作种类	与事件 1 相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	20	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	20	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	20	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	20	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	20	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝ EV			
事件	事件组态	20	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	20	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	21	动作种类	与事件 1 相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				

事件 / 事件组态

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
事件	事件组态	21	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	21	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	21	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	21	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	21	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	21	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	21	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	22	动作种类	与事件 1 相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	22	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	22	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	22	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	22	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	22	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	22	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	22	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	23	动作种类	与事件 1 相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	23	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	23	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	23	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	23	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	23	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	23	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	23	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	24	动作种类	与事件 1 相同	0		0				
事件	事件组态	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 : 标准数值	1		0				
事件	事件组态	24	正逆	0 : 正 1 : 逆	0		0				
事件	事件组态	24	待机	0 : 不待机 1 : 待机 2 : 待机 +SP 变更时待机	0		0				
事件	事件组态	24	READY 时动作	0 : 继续 1 : 强制 OFF	0		0				
事件	事件组态	24	小数点位置	0 : 无小数点 1 : 小数点以下 1 位 2 : 小数点以下 2 位 3 : 小数点以下 3 位 4 : 小数点以下 4 位	0		0				
事件	事件组态	24	回差	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝EV			
事件	事件组态	24	ON 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				
事件	事件组态	24	OFF 延迟	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	0				

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	1	比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位1	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷却侧 比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限1	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限1	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差动1	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	1	比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位2	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷却侧 比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限2	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限2	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差动2	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	1	比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位3	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷却侧 比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限3	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限3	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差动3	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	1	比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	1	积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位4	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	1	冷却侧 比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	1	冷却侧 操作量下限4	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	1	冷却侧 操作量上限4	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	1	差动4	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	2	比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位1	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷却侧 比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限1	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限1	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差动1	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	2	比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位2	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷却侧 比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限2	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限2	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差动2	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	2	比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位3	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷却侧 比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限3	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限3	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差动3	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	2	比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	2	积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	0	小数点位置＝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	手动复位4	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	2	冷却侧 比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1	小数点位置＝PID			
PID	PID	2	冷却侧 操作量下限4	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	2	冷却侧 操作量上限4	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	2	差动4	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	3	比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	3	微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位1	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷却侧 比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	30	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限1	-10.0 ～ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限1	-10.0 ～ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差动1	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	3	比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	3	微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位2	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷却侧 比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	120	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限2	-10.0 ～ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限2	-10.0 ～ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差动2	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	3	比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	3	微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位3	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷却侧 比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限3	-10.0 ～ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限3	-10.0 ～ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差动3	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	3	比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	3	积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	3	微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位4	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	3	冷却侧 比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量下限4	-10.0 ～ 110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	3	冷却侧 操作量上限4	-10.0 ～ 110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	3	差动4	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	4	比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	4	微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位1	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷却侧 比例带1	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 积分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 微分时间1	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	30	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限1	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限1	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差动1	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	4	比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	4	微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位2	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷却侧 比例带2	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 积分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	120	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 微分时间2	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限2	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限2	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差动2	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

PID/PID

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
PID	PID	4	比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	4	微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位3	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷却侧 比例带3	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 积分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 微分时间3	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	30	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限3	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限3	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差动3	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			
PID	PID	4	比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	0				
PID	PID	4	积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无积分动作）	120	s	0				
PID	PID	4	微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	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	手动复位4	-10.0 ～ +110.0%	50.0	%	0				
PID	PID	4	冷却侧 比例带4	0.1 ～ 3200.0%	5.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 积分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	120	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 微分时间4	0 ～ 32000s、0.0 ～ 3200.0s或0.00 ～ 320.00s（0、0.0或0.00时无微分动作）	30	s	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量下限4	-10.0 ～ +110.0%	0.0	%	1				
PID	PID	4	冷却侧 操作量上限4	-10.0 ～ +110.0%	100.0	%	1				
PID	PID	4	差动4	0 ～ 32000U	5		0	小数点位置＝PID_PV			

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	1	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	1	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	1	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	2	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	2	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	2	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	3	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	3	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	3	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	4	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	4	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	4	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	5	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	5	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	5	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	6	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	6	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	6	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		

功能 / 折线表

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	7	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	7	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		
功能	折线表	7	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置=TBL	×		

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	折线表	8	折点小数点位置	0 ～ 4	1		1		×		
功能	折线表	8	折点 A1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 A20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B1	-19999 ～ +32000U	-1999.9		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B2	-19999 ～ +32000U	3200.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B3	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B4	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B5	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B6	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B7	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B8	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B9	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B10	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B11	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B12	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B13	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B14	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B15	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B16	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B17	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B18	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B19	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		
功能	折线表	8	折点 B20	-19999 ～ +32000U	0.0		1	小数点位置 =TBL	×		

功能 / 内部接点输入

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	内部接点输入	1	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	1	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1152		0				
功能	内部接点输入	1	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	1	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	2	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	2	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1153		0				
功能	内部接点输入	2	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	2	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	3	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	3	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1154		0				
功能	内部接点输入	3	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	3	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	4	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	4	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1155		0				
功能	内部接点输入	4	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	4	权重	0 ～ 127	1		0				

功能 / 内部接点输入

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	内部接点输入	5	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	5	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		0				
功能	内部接点输入	5	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	5	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	6	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	6	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		0				
功能	内部接点输入	6	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	6	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	7	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	7	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		0				
功能	内部接点输入	7	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	7	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	8	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	8	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		0				
功能	内部接点输入	8	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	8	权重	0 ～ 127	1		0				

功能 / 内部接点输入

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	内部接点输入	9	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	9	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	9	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	9	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	10	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	10	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	10	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	10	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	11	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	11	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	11	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	11	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	12	动作种类	1 : SP 组选择 2 : PID 组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT 用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI 组指定 21 : RUN/READY 切换 22 : AUTO/MANUAL 切换 23 : LSP/RSP 切换 24 : AT 停止 / 启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP 斜坡许可 / 禁止切换 46 : 定时器停止 / 启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15 不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT 用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	12	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	12	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8 页)			
功能	内部接点输入	12	权重	0 ～ 127	1		0				

功能 / 内部接点输入

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	内部接点输入	13	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止/启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可/禁止切换 46 : 定时器停止/启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	13	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	13	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	13	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	14	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止/启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可/禁止切换 46 : 定时器停止/启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	14	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	14	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	14	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	15	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止/启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可/禁止切换 46 : 定时器停止/启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	15	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	15	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	15	权重	0 ～ 127	1		0				
功能	内部接点输入	16	动作种类	1 : SP组选择 2 : PID组选择 3 : 固定值组选择 5 : OUT用折线使用组选择 6 : 位置比例用折线使用组选择 9 : AI组指定 21 : RUN/READY切换 22 : AUTO/MANUAL切换 23 : LSP/RSP切换 24 : AT停止/启动切换 41 : 控制动作正逆切换 42 : SP斜坡许可/禁止切换 46 : 定时器停止/启动切换 47 : 全部锁定解除	0		0	* NX-D15不能设定为「3 : 固定值组选择」、「5 : OUT用折线使用组选择」			
功能	内部接点输入	16	输入种类	1024 ～ 2047 : 标准位			0				
功能	内部接点输入	16	回路/通道指定	0 ～ 24 :（根据动作种类不同含义也不同）	1		0	参照■ 回路/通道指定的设定(6-8页)			
功能	内部接点输入	16	权重	0 ～ 127	1		0				

功能 / 逻辑运算

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	逻辑运算	1	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	1	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	1	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	1	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	1	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	1	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	1	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	1	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	1	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	1	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	1	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	1	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	1	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	2	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	2	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	2	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	2	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	2	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	2	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	2	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	2	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	2	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	2	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	2	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	2	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	2	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	3	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	3	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	3	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	3	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	3	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	3	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	3	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	3	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	3	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	3	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	3	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	3	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	3	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	逻辑运算	4	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	4	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	4	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	4	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	4	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	4	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	4	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	4	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	4	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	4	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	4	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	4	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	4	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	5	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	5	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	5	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	5	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	5	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	5	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	5	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	5	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	5	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	5	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	5	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	5	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	5	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	6	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	6	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	6	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	6	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	6	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	6	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	6	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	6	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	6	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	6	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	6	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	6	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	6	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				

功能 / 逻辑运算

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	逻辑运算	7	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	7	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	7	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	7	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	7	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	7	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	7	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	7	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	7	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	7	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	7	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	7	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	7	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	8	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	8	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	8	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	8	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	8	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	8	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	8	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	8	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	8	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	8	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	8	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	8	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	8	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	9	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	9	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	9	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	9	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	9	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	9	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	9	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	9	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	9	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	9	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	9	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	9	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	9	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	逻辑运算	10	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	10	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	10	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	10	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	10	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	10	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	10	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	10	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	10	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	10	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	10	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	10	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	10	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	11	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	11	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	11	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	11	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	11	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	11	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	11	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	11	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	11	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	11	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	11	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	11	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	11	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	12	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	12	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	12	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	12	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	12	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	12	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	12	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	12	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	12	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	12	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	12	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	12	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	12	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				

功能 / 逻辑运算

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	逻辑运算	13	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	13	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	13	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	13	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	13	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	13	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	13	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	13	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	13	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	13	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	13	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	13	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	13	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	14	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	14	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	14	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	14	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	14	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	14	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	14	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	14	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	14	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	14	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	14	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	14	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	14	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				
功能	逻辑运算	15	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	15	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	15	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	15	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	15	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	15	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	15	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	15	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	15	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	15	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	15	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	15	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	15	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	逻辑运算	16	运算种类	1 : 运算1(A and B) or(C and D) 2 : 运算2(A or B) and(C or D) 3 : 运算3(A or B or C or D) 4 : 运算4(A and B and C and D)	1		1				
功能	逻辑运算	16	输入分配A	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	16	输入分配B	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	16	输入分配C	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	16	输入分配D	1024 ～ 2047 : 标准位	1024		1				
功能	逻辑运算	16	输入位反转A	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	16	输入位反转B	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	16	输入位反转C	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	16	输入位反转D	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	16	ON延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	16	OFF延迟时间	0.0 ～ 3200.0s	0.0	s	1				
功能	逻辑运算	16	反转	0 : 不反转 1 : 反转	0		1				
功能	逻辑运算	16	锁定	0 : 不锁定 1 : ON时锁定 2 : OFF时锁定 （电源投入时的OFF除外）	0		1				

功能 / 省能源时间比例

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	省能源时间比例	1	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	1	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	1	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	1	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				
功能	省能源时间比例	2	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	2	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	2	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	2	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				
功能	省能源时间比例	3	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	3	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	3	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	3	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				
功能	省能源时间比例	4	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	4	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	4	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	4	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				
功能	省能源时间比例	5	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	5	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	5	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	5	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				
功能	省能源时间比例	6	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	6	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	6	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	6	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				
功能	省能源时间比例	7	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	7	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	7	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	7	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				
功能	省能源时间比例	8	省能源时间比例动作	0 : 不使用 1 : 使用	0		2				
功能	省能源时间比例	8	省能源延迟时间	0 ～ 1000ms	10	ms	2				
功能	省能源时间比例	8	主侧/辅侧选择	0 : 主侧 1 : 主侧以外	0		2				
功能	省能源时间比例	8	时间比例辅侧通道	1 : 时间比例1 2 : 时间比例2 3 : 时间比例3 4 : 时间比例4 5 : 时间比例5 6 : 时间比例6 7 : 时间比例7 8 : 时间比例8	0		2				

功能 / 操作量分支输出

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	操作量分支输出	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	操作量分支输出	1	比率	0.01 ～ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支输出	1	偏置	-199.00 ～ +320.00%	0.00	%	2				
功能	操作量分支输出	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	操作量分支输出	2	比率	0.01 ～ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支输出	2	偏置	-199.00 ～ +320.00%	0.00	%	2				
功能	操作量分支输出	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	操作量分支输出	3	比率	0.01 ～ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支输出	3	偏置	-199.00 ～ +320.00%	0.00	%	2				
功能	操作量分支输出	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	操作量分支输出	4	比率	0.01 ～ 320.00	1.00		2				
功能	操作量分支输出	4	偏置	-199.00 ～ +320.00%	0.00	%	2				

功能/收信监视

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	收信监视	1	地址(L)	0～65535	0		1				
功能	收信监视	1	地址(H)	0～65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	1	超时(L)	0～65535s	180	s	1				
功能	收信监视	1	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	1	模式	0：不使用收信监视 1：使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	2	地址(L)	0～65535	0		1				
功能	收信监视	2	地址(H)	0～65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	2	超时(L)	0～65535s	180	s	1				
功能	收信监视	2	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	2	模式	0：不使用收信监视 1：使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	3	地址(L)	0～65535	0		1				
功能	收信监视	3	地址(H)	0～65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	3	超时(L)	0～65535s	180	s	1				
功能	收信监视	3	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	3	模式	0：不使用收信监视 1：使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	4	地址(L)	0～65535	0		1				
功能	收信监视	4	地址(H)	0～65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	4	超时(L)	0～65535s	180	s	1				
功能	收信监视	4	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	4	模式	0：不使用收信监视 1：使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	5	地址(L)	0～65535	0		1				
功能	收信监视	5	地址(H)	0～65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	5	超时(L)	0～65535s	180	s	1				
功能	收信监视	5	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	5	模式	0：不使用收信监视 1：使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	6	地址(L)	0～65535	0		1				
功能	收信监视	6	地址(H)	0～65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	6	超时(L)	0～65535s	180	s	1				
功能	收信监视	6	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	6	模式	0：不使用收信监视 1：使用收信监视	0		1				

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	收信监视	7	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	7	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	7	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	7	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	7	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	8	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	8	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	8	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	8	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	8	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	9	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	9	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	9	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	9	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	9	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	10	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	10	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	10	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	10	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	10	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	11	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	11	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	11	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	11	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	11	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	12	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	12	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	12	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	12	超时(H)	0固定	0		1	写入时，请写入0			
功能	收信监视	12	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				

功能 / 收信监视

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
功能	收信监视	13	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	13	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	13	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	13	超时(H)	0 固定	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	13	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	14	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	14	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	14	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	14	超时(H)	0 固定	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	14	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	15	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	15	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	15	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	15	超时(H)	0 固定	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	15	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				
功能	收信监视	16	地址(L)	0 ～ 65535	0		1				
功能	收信监视	16	地址(H)	0 ～ 65535	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	16	超时(L)	0 ～ 65535s	180	s	1				
功能	收信监视	16	超时(H)	0 固定	0		1	写入时，请写入 0			
功能	收信监视	16	模式	0 : 不使用收信监视 1 : 使用收信监视	0		1				

功能/UFLED设定

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	UFLED设定	1	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1792		1	代表报警　F0			
其它	UFLED设定	1	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	1		1	F0			
其它	UFLED设定	2	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1088		1	事件1　F1			
其它	UFLED设定	2	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	1		1	F1			
其它	UFLED设定	3	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	*1		1	事件2　F2			
其它	UFLED设定	3	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	1		1	F2			
其它	UFLED设定	4	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	*2		1	事件3　F3			
其它	UFLED设定	4	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	1		1	F3			
其它	UFLED设定	5	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	*3		1	事件4　F4			
其它	UFLED设定	5	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	1		1	F4			
其它	UFLED设定	6	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	*4		1	事件5　F5			
其它	UFLED设定	6	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	1		1	F5			
其它	UFLED设定	7	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	*5		1	事件6　F6			
其它	UFLED设定	7	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	*6		1	F6			
其它	UFLED设定	8	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	*7		1	事件7　F7			
其它	UFLED设定	8	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	*8		1	F7			
其它	UFLED设定	9	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1545		1	RS-485通讯状态　F8 (1帧正常收信)			
其它	UFLED设定	9	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	3		1	F8			
其它	UFLED设定	10	灯亮条件	1024 ～ 2047 : 标准位	1968		1	参数异常　F9			
其它	UFLED设定	10	灯亮状态	0 : 灯灭 1 : 灯亮 2 : 灯亮(反转) 3 : 高速闪烁 4 : 高速闪烁(条件反转) 5 : 低速闪烁 6 : 低速闪烁(条件反转)	3		1	F9			

*1 位置比例型时：1900(MFB1 OPEN)　　其它以外时：1089(事件2)
*2 位置比例型时：1904(MFB1 CLOSE)　　其它以外时：1090(事件3)
*3 位置比例型时：1901(位置比例2 OPEN)　　其它以外时：1091(事件4)
*4 位置比例型时：1905(位置比例2 CLOSE)　　其它以外时：1092(事件5)
*5 位置比例型时：1888(MFB1 推定中)　　其它以外时：1093(事件6)
*6 位置比例型时：5　　其它以外时：1
*7 位置比例型时：1889(位置比例2 推定中)　　其它以外时：1094(事件7)
*8 位置比例型时：5　　其它以外时：1

其它/仪表信息

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	仪表信息	1	F/W ROM ID		—		0				
其它	仪表信息	1	F/W ROM 版本 1		—		0				
其它	仪表信息	1	F/W ROM 版本 2		—		0				
其它	仪表信息	1	模块互换版本		—		0				
其它	仪表信息	1	模块版本（主版本号、次版本号）		—		0				

其它/PV位号名

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	PV位号名	1	位号名1		PV1		0				
其它	PV位号名	1	位号名2								
其它	PV位号名	1	位号名3								
其它	PV位号名	1	位号名4								
其它	PV位号名	1	位号名5								
其它	PV位号名	1	位号名6								
其它	PV位号名	1	位号名7								
其它	PV位号名	1	位号名8								
其它	PV位号名	2	位号名1		PV2		0				
其它	PV位号名	2	位号名2								
其它	PV位号名	2	位号名3								
其它	PV位号名	2	位号名4								
其它	PV位号名	2	位号名5								
其它	PV位号名	2	位号名6								
其它	PV位号名	2	位号名7								
其它	PV位号名	2	位号名8								
其它	PV位号名	3	位号名1		PV3		0				
其它	PV位号名	3	位号名2								
其它	PV位号名	3	位号名3								
其它	PV位号名	3	位号名4								
其它	PV位号名	3	位号名5								
其它	PV位号名	3	位号名6								
其它	PV位号名	3	位号名7								
其它	PV位号名	3	位号名8								
其它	PV位号名	4	位号名1		PV4		0				
其它	PV位号名	4	位号名2								
其它	PV位号名	4	位号名3								
其它	PV位号名	4	位号名4								
其它	PV位号名	4	位号名5								
其它	PV位号名	4	位号名6								
其它	PV位号名	4	位号名7								
其它	PV位号名	4	位号名8								

其它/OUT位号名

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	OUT位号名	1	位号名1		OUT1		0				
其它	OUT位号名	1	位号名2								
其它	OUT位号名	1	位号名3								
其它	OUT位号名	1	位号名4								
其它	OUT位号名	1	位号名5								
其它	OUT位号名	1	位号名6								
其它	OUT位号名	1	位号名7								
其它	OUT位号名	1	位号名8								
其它	OUT位号名	2	位号名1		OUT2		0				
其它	OUT位号名	2	位号名2								
其它	OUT位号名	2	位号名3								
其它	OUT位号名	2	位号名4								
其它	OUT位号名	2	位号名5								
其它	OUT位号名	2	位号名6								
其它	OUT位号名	2	位号名7								
其它	OUT位号名	2	位号名8								
其它	OUT位号名	3	位号名1		OUT3		0				
其它	OUT位号名	3	位号名2								
其它	OUT位号名	3	位号名3								
其它	OUT位号名	3	位号名4								
其它	OUT位号名	3	位号名5								
其它	OUT位号名	3	位号名6								
其它	OUT位号名	3	位号名7								
其它	OUT位号名	3	位号名8								
其它	OUT位号名	4	位号名1		OUT4		0				
其它	OUT位号名	4	位号名2								
其它	OUT位号名	4	位号名3								
其它	OUT位号名	4	位号名4								
其它	OUT位号名	4	位号名5								
其它	OUT位号名	4	位号名6								
其它	OUT位号名	4	位号名7								
其它	OUT位号名	4	位号名8								

其它/可选项位号名

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	可选项位号名	1	位号名1		OPTION1		0				
其它	可选项位号名	1	位号名2								
其它	可选项位号名	1	位号名3								
其它	可选项位号名	1	位号名4								
其它	可选项位号名	1	位号名5								
其它	可选项位号名	1	位号名6								
其它	可选项位号名	1	位号名7								
其它	可选项位号名	1	位号名8								
其它	可选项位号名	2	位号名1		OPTION2		0				
其它	可选项位号名	2	位号名2								
其它	可选项位号名	2	位号名3								
其它	可选项位号名	2	位号名4								
其它	可选项位号名	2	位号名5								
其它	可选项位号名	2	位号名6								
其它	可选项位号名	2	位号名7								
其它	可选项位号名	2	位号名8								
其它	可选项位号名	3	位号名1		OPTION3		0				
其它	可选项位号名	3	位号名2								
其它	可选项位号名	3	位号名3								
其它	可选项位号名	3	位号名4								
其它	可选项位号名	3	位号名5								
其它	可选项位号名	3	位号名6								
其它	可选项位号名	3	位号名7								
其它	可选项位号名	3	位号名8								
其它	可选项位号名	4	位号名1		OPTION4		0				
其它	可选项位号名	4	位号名2								
其它	可选项位号名	4	位号名3								
其它	可选项位号名	4	位号名4								
其它	可选项位号名	4	位号名5								
其它	可选项位号名	4	位号名6								
其它	可选项位号名	4	位号名7								
其它	可选项位号名	4	位号名8								

其它/回路代表位号名

目录名	库名	编号	项目名	设定范围	初始值	单位	显示级别	备　注	NX-D15	NX-D25	NX-D35
其它	回路代表位号名	1	位号名1		LOOP1		0				
其它	回路代表位号名	1	位号名2								
其它	回路代表位号名	1	位号名3								
其它	回路代表位号名	1	位号名4								
其它	回路代表位号名	1	位号名5								
其它	回路代表位号名	1	位号名6								
其它	回路代表位号名	1	位号名7								
其它	回路代表位号名	1	位号名8								
其它	回路代表位号名	2	位号名1		LOOP2		0				
其它	回路代表位号名	2	位号名2								
其它	回路代表位号名	2	位号名3								
其它	回路代表位号名	2	位号名4								
其它	回路代表位号名	2	位号名5								
其它	回路代表位号名	2	位号名6								
其它	回路代表位号名	2	位号名7								
其它	回路代表位号名	2	位号名8								
其它	回路代表位号名	3	位号名1		LOOP3		0				×
其它	回路代表位号名	3	位号名2								
其它	回路代表位号名	3	位号名3								
其它	回路代表位号名	3	位号名4								
其它	回路代表位号名	3	位号名5								
其它	回路代表位号名	3	位号名6								
其它	回路代表位号名	3	位号名7								
其它	回路代表位号名	3	位号名8								
其它	回路代表位号名	4	位号名1		LOOP4		0				×
其它	回路代表位号名	4	位号名2								
其它	回路代表位号名	4	位号名3								
其它	回路代表位号名	4	位号名4								
其它	回路代表位号名	4	位号名5								
其它	回路代表位号名	4	位号名6								
其它	回路代表位号名	4	位号名7								
其它	回路代表位号名	4	位号名8								

第 14 章 故障时的对应

⚠警告

请务必在完全切断本机及其连接机器的电源后再对本机进行安装、拆除及接线作业。
否则有触电的危险。

■ 报警内容及对策

以下是本机异常时的报警内容及对策。

报警代码	故 障	异常名称	原　因	处 理
AL01	轻	PV1 上限异常	传感器断线、接线错误 输入电压、电流、电阻值误设定、输入了超过报警发生点上限 / 下限的参数设定值 AD 异常	确认 PV 接线 确认输入电压、电流、电阻值 AD 异常时更换本体
AL02	轻	PV1 下限异常		
AL03	轻	PV2 上限异常		
AL04	轻	PV2 下限异常		
AL05	轻	PV3 上限异常		
AL06	轻	PV3 下限异常		
AL07	轻	PV4 上限异常		
AL08	轻	PV4 下限异常		
AL11	轻	AD1 故障	AD 故障	重新投入电源后仍没有恢复到正常时更换本体 ☞ 15-2　更换模块（15-2 页）
AL12	轻	AD2 故障		
AL13	轻	AD3 故障		
AL14	轻	AD4 故障		
AL21 *3	轻	MFB1 输入异常	MFB1 断线或输入异常	确认 MFB1 的输入接线 确认马达的电阻值规格
AL22 *3	轻	MFB1 调整异常	MFB1 调整失败	请确认 MFB1 的各种接线后进行再调整 ☞ 4-8　设定位置比例输出（4-19 页）
AL23 *3	轻	MFB2 输入异常	MFB2 断线或输入异常	确认 MFB2 的输入接线 确认马达的电阻值规格
AL24 *3	轻	MFB2 调整异常	MFB2 调整失败	请确认 MFB2 的各种接线后进行再调整 ☞ 4-8　设定位置比例输出（4-19 页）
AL25	轻	CT1 输入异常	CT 输入超量程 CT 输入误设定 AD 异常	确认 CT 输入 重新设定 CT 输入 AD 异常時更换本体 ☞ 15-2　更换模块（15-2 页）
AL26	轻	CT2 输入异常		
AL27	轻	CT3 输入异常		
AL28	轻	CT4 输入异常		
AL31	—	收信监视（1-16 的代表）	在设定时间内，没有向设定的地址进行数据写入的通讯访问	确认对象模块状态 确认对象设定状态
AL32	—	模块间通讯送信超时	设定的对象模块无应答	
AL33 *1	轻	RS-485 设定异常	RS-485 设定异常	重新写入、重新投入电源
AL34 *3	轻	模块间通讯设定异常	模块间通讯设定存在冲突	使用编程器重新设定模块间通讯
AL38 *3	轻	相邻环形被切断	环形连接的模块间环形被切断	确认通讯线路的连接、更换本体 ☞ 15-2　更换模块（15-2 页）
AL53 *3	轻	底板 / 本体通讯设定不一致	底板与本体的通讯相关设定不一致	按钮操作 *4

报警代码	故 障	异常名称	原　因	处 理
AL54 *3	轻	底板 / 本体型号不一致	底板与本体的型号不一致	按钮操作 *4
AL55 *3	重	底板检测异常	不能写入数据到底板	重新投入电源后仍没有恢复到正常时更换本体 ☞ 15-2　更换模块（15-2 页）
AL71	轻	CJ1 异常	端子温度异常 AD 异常	确认环境温度 AD 异常時更换本体 ☞ 15-2　更换模块（15-2 页）
AL72	轻	CJ2 异常		
AL73	轻	CJ3 异常		
AL74	轻	CJ4 异常		
AL83	重	EEPROM 未初始化	EEPROM 读出异常	重新投入电源后仍没有恢复到正常时更换本体 ☞ 15-2　更换模块（15-2 页）
AL84 *1	重	MAC 地址异常	MAC 地址异常	
AL85	重	RAM 读写异常	RAM 读写异常	
AL86	重	EEPROM 读写异常	EEPROM 读写异常	
AL87	重	底板 EEPROM 读写异常	底板 EEPROM 读写异常	
AL88	轻	底板 EEPROM 异常	ROM 版本 2.02[1_0_2] 之前，底板本体不一致 ROM 版本 3.00[1_0_3] 之后，底板 EEPROM 不正确	按钮操作 *2 *4、重新投入电源后仍没有恢复到正常时更换本体
AL94	轻	RAM 异常（参数区域）	RAM 异常	重新投入电源后仍没有恢复到正常时更换本体 ☞ 15-2　更换模块（15-2 页）
AL95	轻	RAM 异常（调整区域）		
AL97	轻	EEPROM 异常（参数区域）	EEPROM 读出异常	
AL98	轻	EEPROM 异常（调整区域）		
AL99	重	ROM 异常	ROM（存储器）故障	

[重]：重故障的场合，FAIL LED 灯亮。
[轻]：轻故障的场合，FAIL LED 低速闪烁。
*1 ROM 版本 2.00[1_0_1] 之后
*2 ROM 版本 2.02[1_0_2] 之前
*3 ROM 版本 3.00[1_0_3] 之后
*4 关于按钮操作详细内容请参阅 ☞ ■ 按钮的功能 （5-4 页）。

参 考

- 有关 AL31、AL32，请参阅
  ☞ 7-17　收信监视和通讯超时 （7-30 页）。

使用上的注意事项

- 重故障及 AL88(底板 EEPROM 异常)、AL53（底板 / 本体通讯设定不一致）、AL54（底板 / 本体型号不一致）发生时，机器运行模式变为 IDLE 模式。

■ 模块更换后不能与触摸屏等通讯时

更换了经由CPL/TCP、MODBUS/TCP协议与触摸屏等上位机器通讯的本机的场合，上位机器与本机间有不能进行通讯的情况发生。
这种场合下，可把触摸屏重新通电或等待一段时间后自动恢复。

参考

- 更换模块后正常运行需要进行的设定，请参阅
  ☞ 15-2　更换模块 （15-2页）。

● 主要上位机器的自动恢复大约所需时间

- ARF100/200系列　约5分
- 阿自倍尔产系统产品　约10分
  （Harmonas-DEO、PREXION、EneSCOPE等）
- 株式会社DIGITAL产显示器GP系列　约20分
- 三菱电机株式会社产显示器GOT系列　约20分

● 不能通讯的理由

CPL/TCP、MODBUS/TCP的上位机器为了确定本机，会自动的读出本机的MAC地址并定期更新。
更换本机时，更换前的MAC地址有留在上位机器内部的情况，按旧的MAC地址进行通讯。
所以接收到来自上位机器命令电文的本机，即使IP地址相同，也会判断为不是发给更换MAC地址后的本机，将废弃接收到的命令电文，其结果是通讯不能成立。
要正常执行通讯，需要等待上位机器内的MAC地址正确，该恢复时间因机器种类而异，需要等待一段时间。

■ 与CPL/TCP、MODBUS/TCP协议的上位机器不能通讯时

本机经由CPL/TCP、MODBUS/TCP协议可与上位机器进行通讯，但在以下的情况，有可能不能进行通讯。
这种场合下，可把上位机器及本机重新通电或等待3分钟后自动恢复。

● 不能通讯的情况

- 上位机器反复瞬停
- 上位机器与本机间的网络机器(交换机等)反复瞬停或断线

● 不能通讯的理由

由于本机在一定时间内保有通讯对方机器的信息，当上位机器反复瞬停时，有可能判断为瞬停前后的机器不同。
所以如果超过了上位通讯数(最多2个连接)，可能会造成识别错误而拒绝通讯。

第 15 章 维护 • 检查及废弃

15 - 1　　维护 • 检查

⚠警告

请务必在完全切断本机及其连接机器的电源后再对本机进行安装、拆除及接线作业。
否则有触电的危险。

⚠注意

请确认连接处有无松动。
如有松动，会引起发热及故障。

废弃本机时，请根据各地的条例及规定，作为产业废弃物进行恰当的处理。

清　扫　　：去除仪表污物的场合，请用软布擦拭。

部品更换　　：请勿更换本机的部件。

保险丝更换　　：更换电源接线上设置的保险丝时，请务必使用推荐的电源单元。

15 - 2　　更换模块

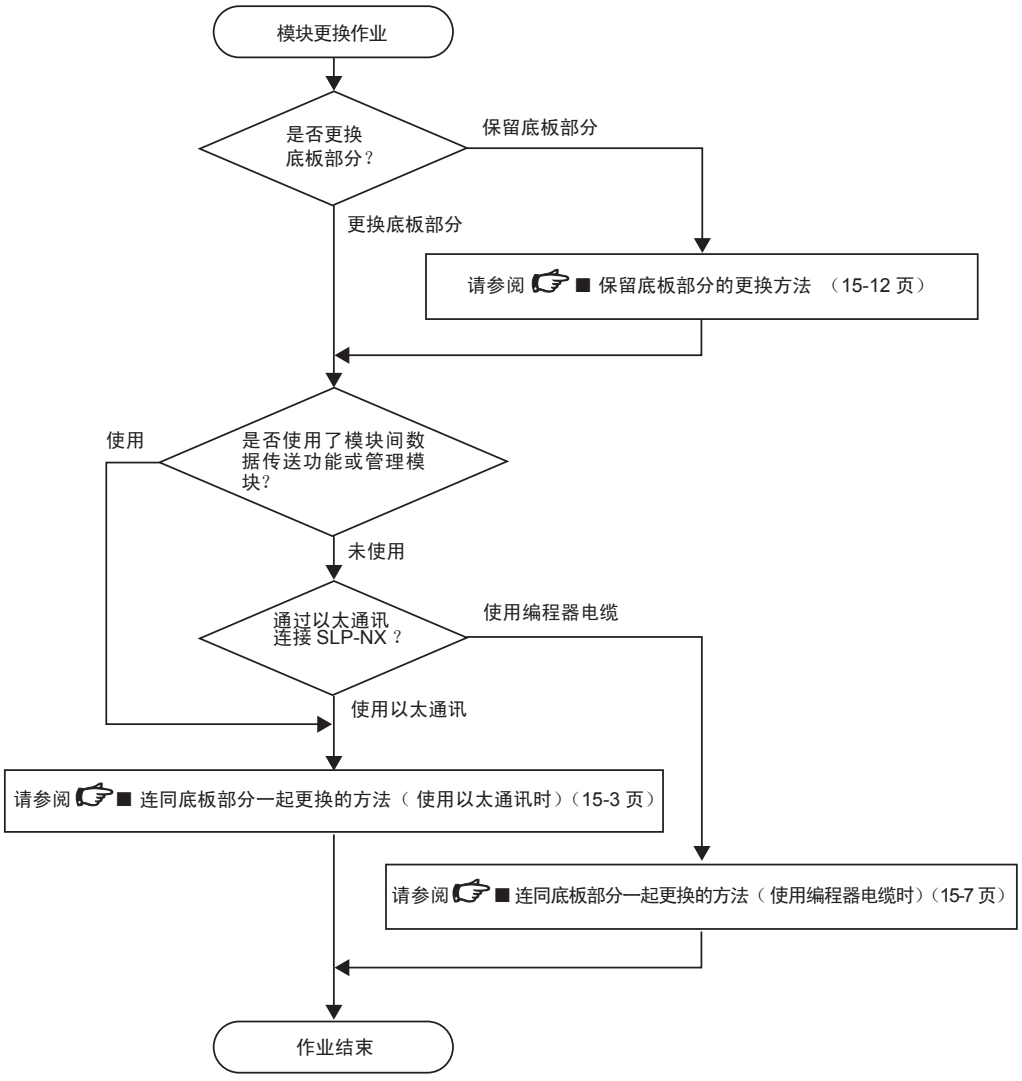
⚠注意

请务必在切断电源的状态下进行本机的更换作业。
否则会引起故障。

对螺丝端子台型号请勿使用螺钉型端子的组合或其逆向组合。否则本机不能正确进行检测。

对本机处于设置/动作中时的以下更换方法进行说明。

- 连同底板部分一起更换的方法（使用以太通讯时）
- 连同底板部分一起更换的方法（使用编程器电缆时）
- 保留底板部分的更换方法



使用上的注意事项

- 更换前后模块型号发生变更的场合，请使用智能编程软件包SLP-NX进行型号变更或新项目制作。
- 对使用了模块间数据传送功能的模块或在管理模块管理下的模块，请对项目中登录的所有模块进行总括设定写入。

■ 连同底板部分一起更换的方法（使用以太通讯时）

模块更换时，建议同时更换与模块本体部分相符的底板部分和端子台部分。
使用以太通讯的模块的更换步骤如下所示。

使用上的注意事项

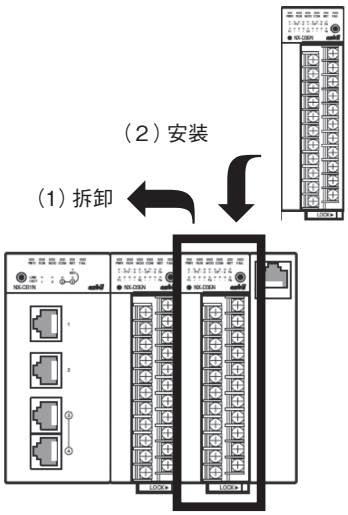
- 本项说明是在本机的网络环境和智能编程软件包SLP-NX的网络属性一致的环境下的说明。网络属性详细内容请参阅
  ☞ 计装网络模块 NX　智能编程软件包SLP-NX使用说明书　CP-UM-5636C
  第5章　实际模块的通讯设定　（5-1 页）。
- 由于进行所有模块总括写入后，非更换对象模块内的项目文件内的参数也会被覆盖，因此请使用最新项目文件。

参 考

- 下例是一种方法，其它的操作方法也可进行同样的作业。

① 请确认电源为OFF状态。

② 更换模块。



参 考

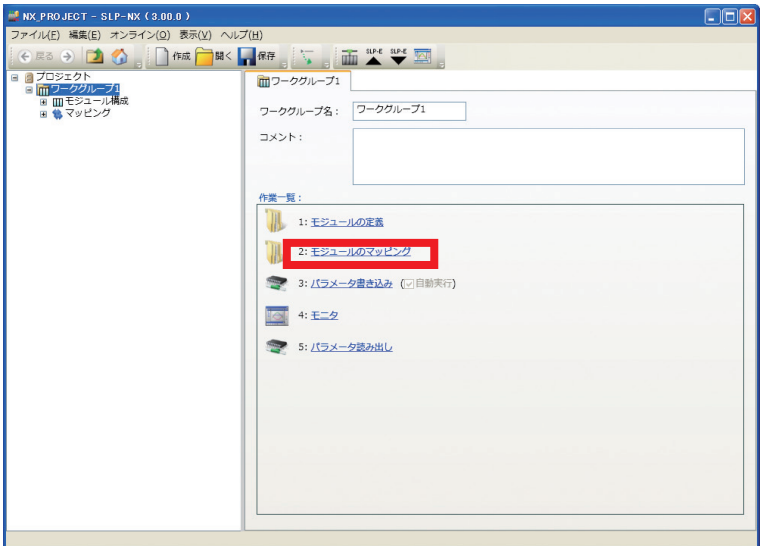
•模块的安装方法请参阅
☞ 第2章　安　装　（2-1 页）。

③ 请将电源置为ON。

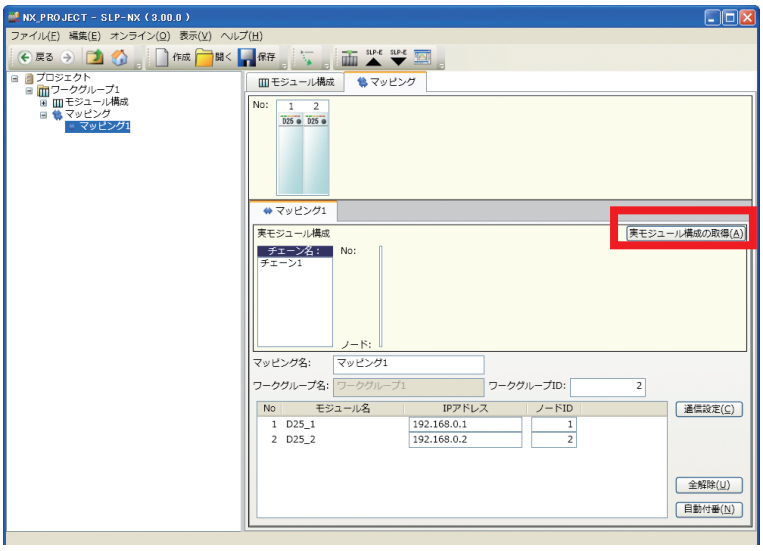
④ 启动SLP-NX，打开保存的既存项目文件。



⑤ 请从 SLP-NX 的项目窗口显示映象（Mapping）。

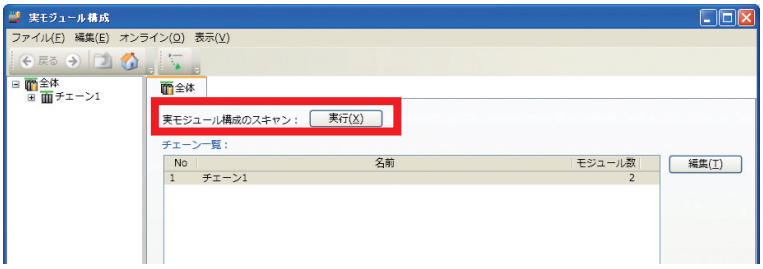


⑥ 请从映象显示画面点击 [实际模块构成的获取（A）] 按钮。

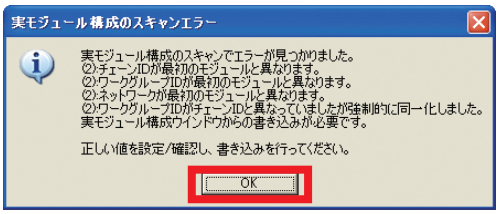


》显示实际模块构成窗口。

⑦ 点击实际模块构成窗口的实际模块构成的扫描 [执行（X）] 按钮。



⑧ 执行实际模块构成的扫描后显示「实际模块构成的扫描错误」，点击 [OK] 按钮关闭错误警告。



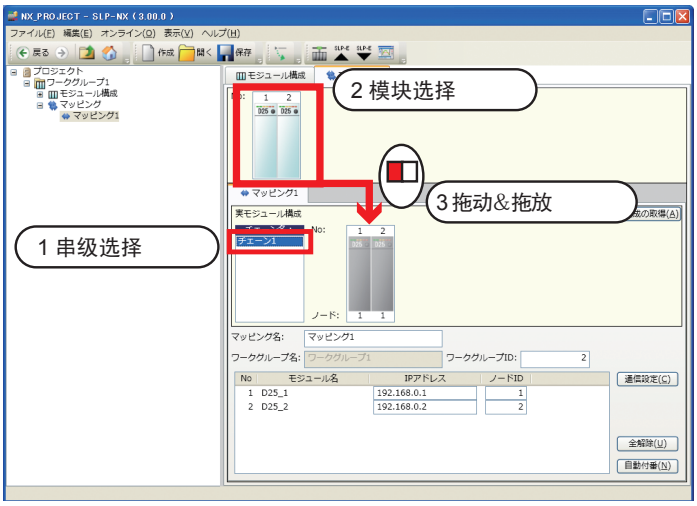
更换作为维修产品进行全部设定的模块时，由于不显示「实际模块构成的扫描错误」，因此请进入步骤 ⑪ 。

⑨ 请进行以下操作，从项目窗口的映象信息复制通讯设定到实际模块构成窗口。

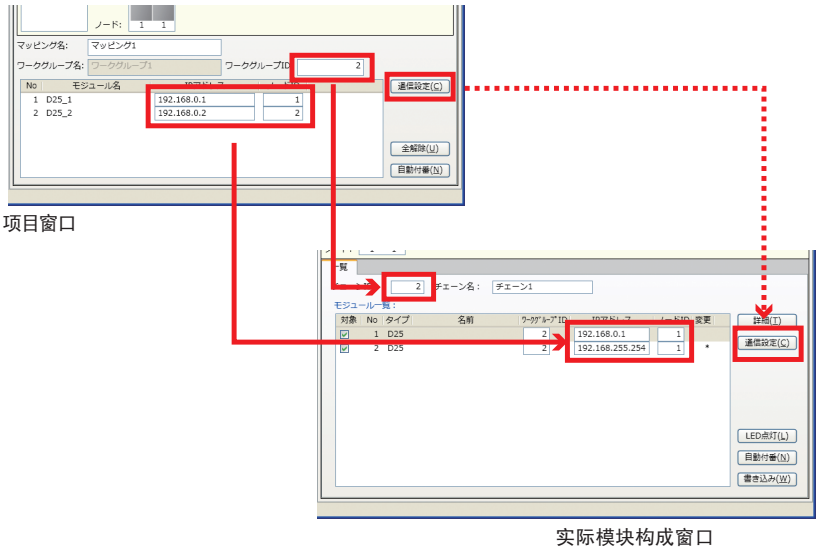
⑨-1 选择更换模块的串级

⑨-2 按住 [SHIFT] 的同时选择映象的所有模块

⑨-3 将已选择的模块拖动＆拖放到实际模块构成的模块内。



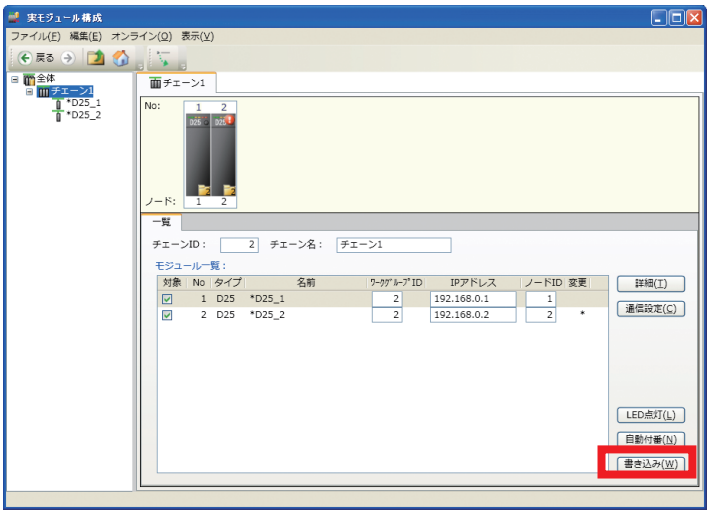
》其结果是将项目窗口的映象信息复制到实际模块构成窗口。



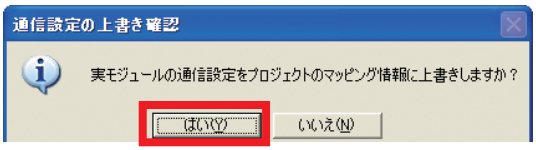
项目窗口

实际模块构成窗口

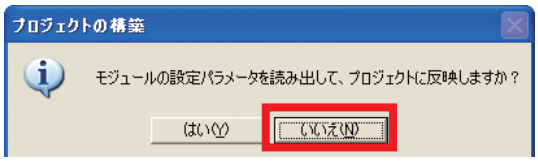
⑩ 在实际模块构成窗口选择对象的串级、模块，点击 [写入(W)] 按钮。
》将通讯设定写入模块。



⑪ 显示「通讯设定的覆盖确认」后，点击 [是(Y)] 按钮。



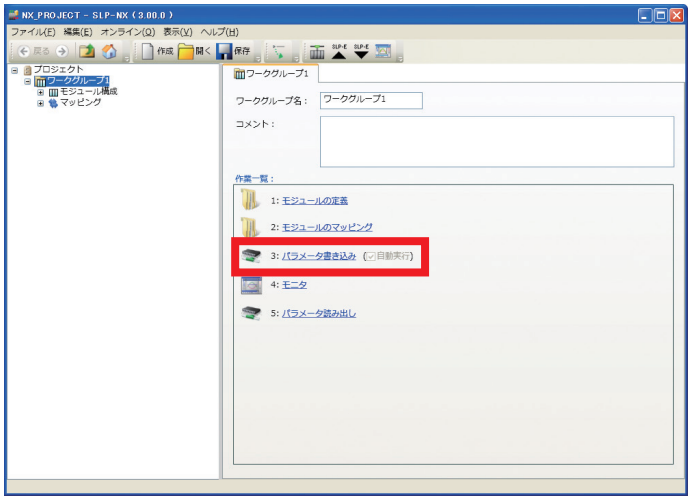
⑫ 显示「项目的构筑」后，点击 [否(N)] 按钮。



使用上的注意事项

- 「项目的构筑」中选择 [是（Y）] 后，为了从更换后的模块读出参数，更新了项目文件的内容。

⑬ 从 SLP-NX 的项目窗口写入参数到对象模块。



使用上的注意事项

- 对使用了模块间数据传送功能的模块或在管理模块管理下的模块，请对项目中登录的所有模块进行总括设定写入。

■ 连同底板部分一起更换的方法（使用编程器电缆时）

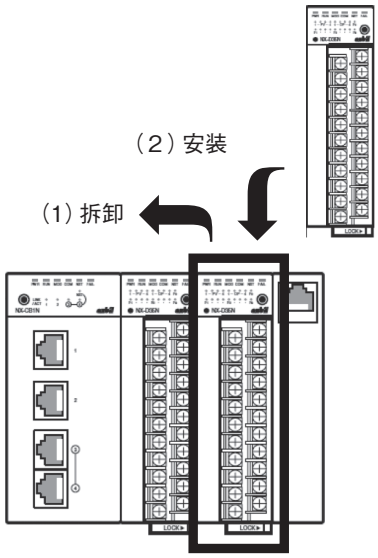
模块更换时，建议同时更换与模块本体部分相符的底板部分和端子台部分。
使用编程器电缆的模块的更换步骤如下所示。

参 考

- 下例是一种方法，其它的操作方法也可进行同样的作业。

① 请确认电源为OFF状态。

② 更换模块。

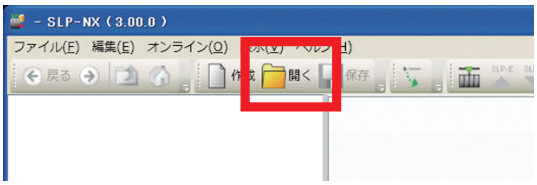


参 考

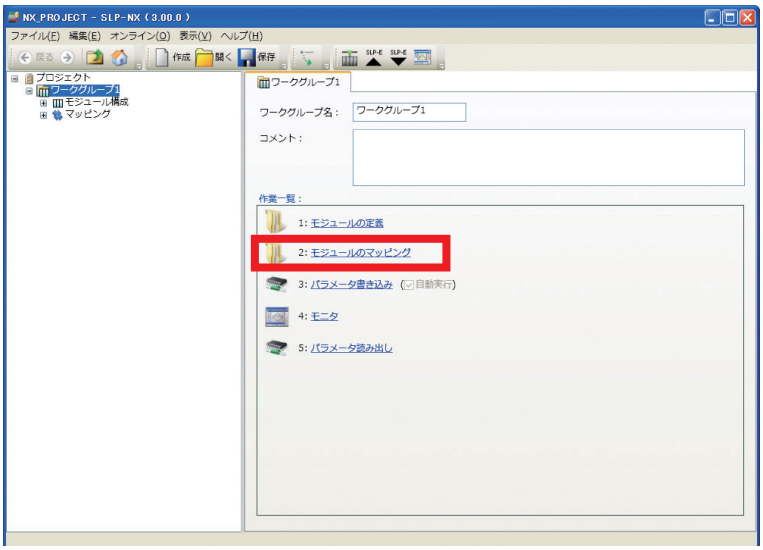
- 模块的拆卸方法请参阅
  第2章　安　装　（2-1页）。

③ 请将电源置为ON。

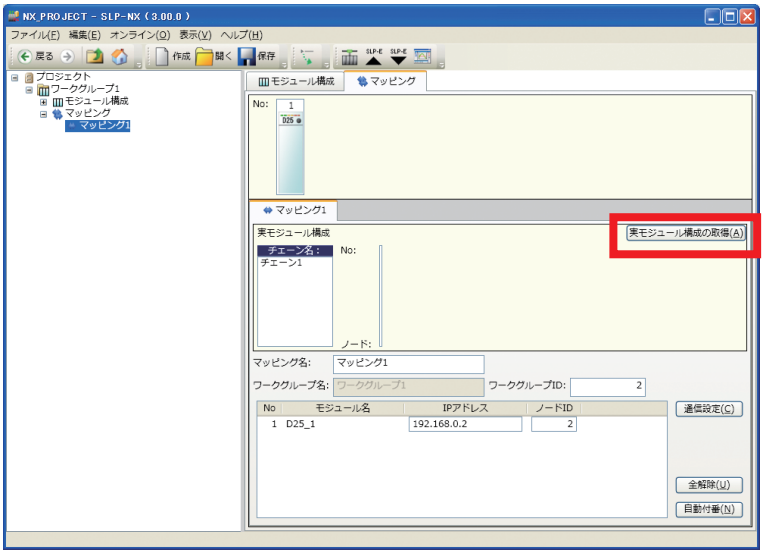
④ 启动SLP-NX，打开保存的既存项目文件。



⑤ 请从SLP-NX的项目窗口显示映象。

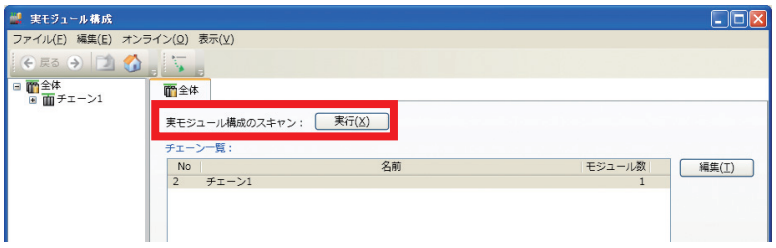


⑥ 请从映象显示画面点击 [实际模块构成的获取(A)] 按钮。

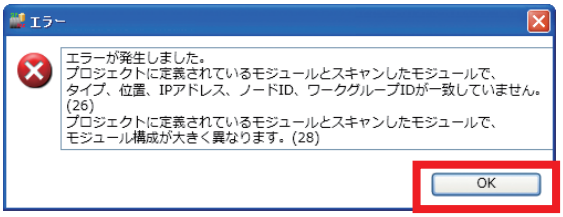


》显示实际模块构成窗口。

⑦ 点击实际模块构成窗口的实际模块构成的扫描 [执行(X)] 按钮。

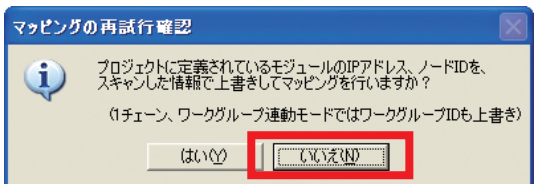


⑧ 执行实际模块构成的扫描后显示「错误」，点击[OK] 按钮关闭错误警告。



更换作为维修产品进行全部设定的模块时，由于不显示「错误」，因此请进入步骤 ⑭ 。

⑨ 显示「映象的再试行确认」后，点击 [否(N)] 按钮。



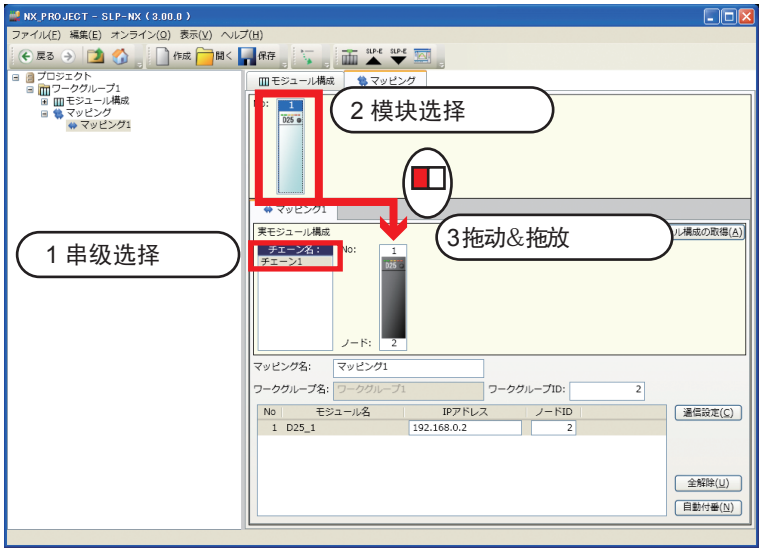
⑩ 由于确认需要可能会再次显示⑧中显示的「错误」，点击[OK] 按钮关闭错误警告。

⑪ 请进行以下操作，从项目窗口的映象信息复制通讯设定到实际模块构成窗口。

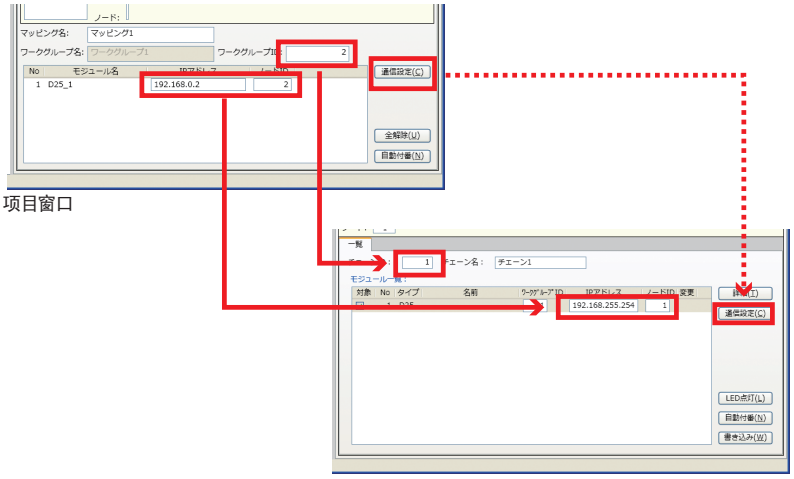
⑪ -1 选择更换模块的串级

⑪ -2 选择映象的模块

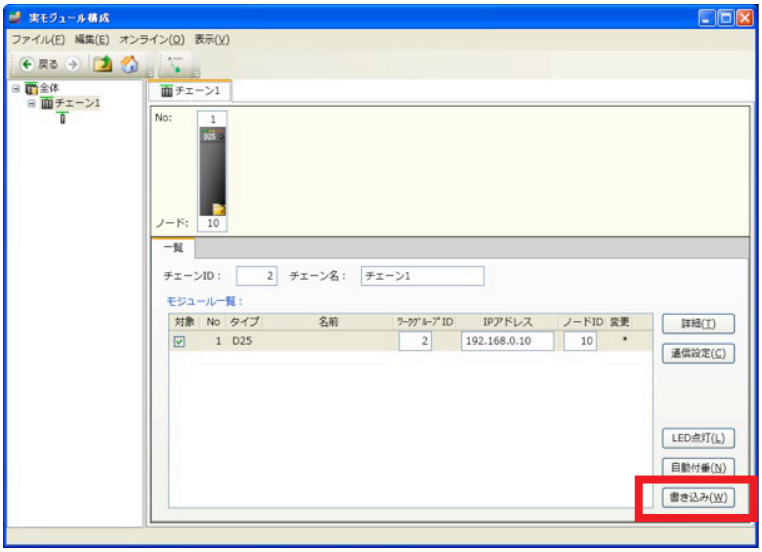
⑪ -3 将已选择的模块拖动＆拖放到实际模块构成的模块内。



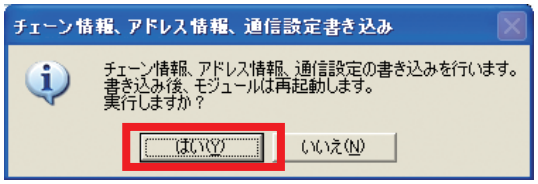
其结果是将项目窗口的映象信息复制到实际模块构成窗口。



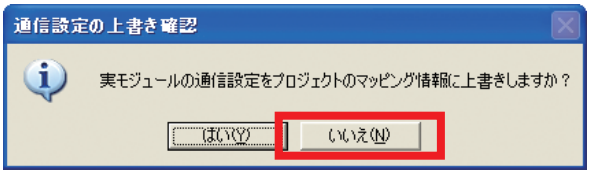
⑫ 在实际模块构成窗口选择对象的串级、模块，点击[写入(W)]按钮。
》将通讯设定写入模块。



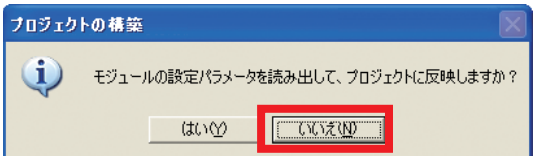
⑬ 显示「串级信息、地址信息、通讯设定写入」后，点击[是(Y)]按钮。



⑭ 显示「通讯设定的覆盖确认」后，点击[否(N)]按钮。



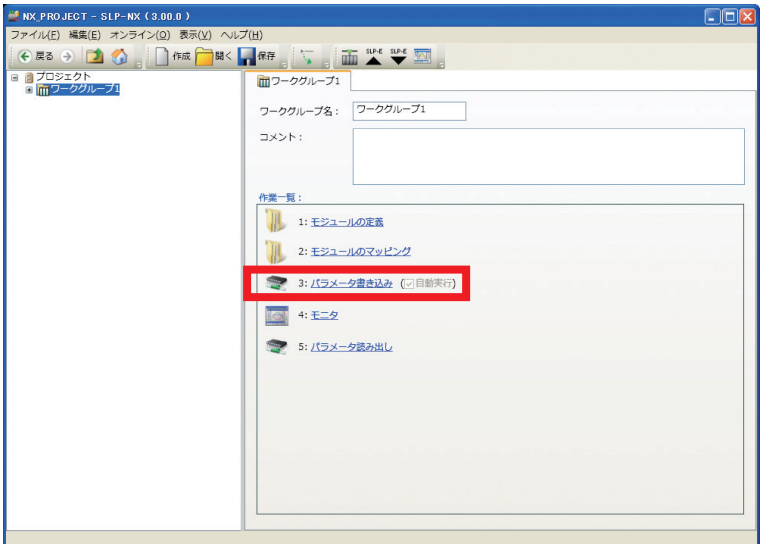
⑮ 显示「项目的构筑」后，点击 [否(N)] 按钮。



使用上的注意事项

- 「项目的构筑」中选择 [是（Y）] 后，为了从更换后的模块读出参数，更新了项目文件的内容。

⑯ 从SLP-NX的项目窗口写入参数到对象模块。



使用上的注意事项

- 对使用了模块间数据传送功能的模块或在管理模块管理下的模块，请对项目中登录的所有模块进行总括设定写入。

■ 保留底板部分的更换方法

保留底板部分更换本体部分时，由于底板中保存的内容和本体的信息不一致，会发生以下异常。

• AL53 底板 / 本体通讯设定不一致（对应 ROM 版本 3.00[1_0_3]之后）

• AL54 底板 / 本体型号不一致（以降 ROM 版本 3.00[1_0_3]之后）

• AL88 底板 EEPROM 异常

异常内容可通过 LED 动作灯确认。
请参阅
☞ ■ 特殊状态下 LED 的灯亮式样 （5-3 页）。

发生异常时，请修复底板 EEPROM，这样可消除本体和底板的不一致。
请参阅
☞ ■ 按钮的功能 （5-4 页）。

然后，使用以太通讯的场合请按照
☞ ■ 连同底板部分一起更换的方法（ 使用以太通讯时）（15-3 页） 的步骤进行更换。

使用编程器电缆或不能使用以太通讯的场合请按照
☞ ■ 连同底板部分一起更换的方法（ 使用编程器电缆时）（15-7 页） 的步骤进行更换。

15 - 3　　产品的废弃

⚠注意
在废弃本产品时，请将其作为工业废弃物根据当地的条例规定进行妥当处理。

第 16 章 规　格

16 - 1　　规　格

■ 模块规格

扫描周期　　：500ms（NX-D15）
200ms、400ms（NX-D25）
100ms、200ms、400ms（NX-D35）

■ PV 输入

输入点数　　：4点
热电偶　　：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)
金铁镍铬(ASTM E1751-00)
热电阻　　：Pt100(JIS C 1604-1997)、JPt100(JIS C 1604-1989)
直流电压(mV)　　：0～10mV、－10～＋10mV、0～100mV
直流电压(V)　　：0～1V、－1～＋1V、1～5V、0～5V、0～10V、2～10V
直流电流　　：4～20mA、0～20mA
采样周期　　：与扫描周期相同
容许输入电压　　：PV1 的场合 *

电　源	输入设定	容许输入电压	容许输入电流
ON	热电偶	BA-B9：±1V B8-B9：＋12 ～－ 2V	—
	直流电压（mV）	BA-B9：±1V B8-B9：＋12 ～－ 2V	—
	热电阻	BA-B9：±1V B8-B9：±1V	—
	直流电压（V）	BA-B9：±1V B8-B9：＋12 ～－ 2V	—
	直流电流	BA-B9：±1V B8-B9：＋12 ～－ 2V （电流变送器开路电压：35Vmax）	B8-B9：0 ～ 25mA ※30mAtyp 以上过大输入时动作
OFF	—	BA-B9：±1V B8-B9：＋12 ～－ 2V	—

* PV2 ～ PV4 相应的端子间也有相同限制。

• 热电偶输入
指示精度(NX-D15/25、基准条件下)：

量程种类	传感器类型	量程	精　度
1	K	－200℃　～＋1200℃	±0.3%FS(负区域±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(负区域±0.6%FS)±1digit
7	K	－200.0℃～　＋200.0℃	±0.3%FS(负区域±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(负区域±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(负区域±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(±72℃)±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(负区域±0.6%FS)±1digit
25	DIN L	－100.0℃～　＋800.0℃	±0.3%FS(负区域±0.6%FS)±1digit
26	金铁镍铬	0.1K ～　360.1K	±3.0K±1digit *

* 353.1K以上时采用直线插补。

指示精度(NX-D35、基准条件下)：

量程种类	传感器类型	量程	精　度
1	K	－200℃　～＋1200℃	±0.1%FS(负区域±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(负区域±0.2%FS）±1digit －100℃以下时为±2℃ ±1digit
7	K	－200.0℃～　＋200.0℃	±0.1%FS(负区域±0.2%FS）±1digit －100℃以下时为±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(负区域±0.2%FS）±1digit －100℃以下时为±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(负区域±0.2%FS）±1digit －100℃以下时为±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(负区域±0.2%FS）±1digit
25	DIN L	－100.0℃～　＋800.0℃	±0.1%FS(负区域±0.2%FS）±1digit
26	金铁镍铬	0.1K ～　360.1K	±1.5K±1digit *

* 353.1K以上时采用直线插补。

冷端补偿精度　　：±0.5℃ (环境温度 23±2℃时)
　　±1.5℃ (环境温度 0 ～ 50℃时)
冷端补偿方法　　：可选择仪表内进行补偿及仪表外补偿 (仅 0℃时)
容许输入电压　　：±1V
输入偏置电流　　：＋ 0.2μA 以下 (基准条件下)
接线电阻影响　　：0.2μV/Ω 以下 (接线电阻：全线的电阻合计值)
容许并联连接电阻　：1MΩ 以上

• 热电阻输入
指示精度 (基准条件下)：• NX-D15/25
　　±0.3%FS±1digit
　　：• NX-D35
　　±0.1%FS±1digit
　　但是，±0.15%FS ± 1digit (-20.00℃～ +60.00℃ /Pt)
　　±0.2%FS ± 1digit (-20.00℃～ +60.00℃ /JPt)
测量电流　　：1.0mA　TYP. (从 A 端子及 B 端子流出)
容许接线电阻　　：85Ω 以下 (每一根接线)
接线电阻影响　　：0.05%FS/Ω 以下

• 直流电压 (V 量程) 输入
指示精度 (基准条件下)：• NX-D15/25
　　±0.3%FS±1digit
　　：• NX-D35
　　±0.1%FS±1digit
容许输入电压　　：－ 2 ～＋ 12V
输入偏置电流　　：0 ～ 1V 量程：＋ 2μA 以下 (基准条件下)
　　0 ～ 5V、1 ～ 5V 量程：＋ 7μA 以下 (基准条件下)
　　0 ～ 10V、2 ～ 10V 量程：＋ 12μA 以下 (基准条件下)
接线电阻影响　　：0 ～ 1V 量程：＋ 2μV/Ω 以下 (基准条件下)
　　0 ～ 5V、1 ～ 5V 量程：＋ 7μV/Ω 以下 (基准条件下)
　　0 ～ 10V、2 ～ 10V 量程：＋ 12μV/Ω 以下 (基准条件下)
输入阻抗　　：1MΩ 以上

• 直流电压 (mV 量程) 输入
指示精度 (基准条件下)：• NX-D15/25
　　±0.3%FS±1digit
　　：• NX-D35
　　±0.1%FS±1digit
　　但是，±0.15%FS ± 1digit (0mV ～ +10mV)
容许输入电压　　：±1V
输入偏置电流　　：0.2μA 以下 (基准条件下)
接线电阻影响　　：0.2μV/Ω 以下 (基准条件下)
容许并联连接电阻　：1MΩ 以上 (量程种类 83：2MΩ 以上)

• 直流电流输入
指示精度 (基准条件下)：• NX-D15/25
　　±0.3%FS±1digit
　　：• NX-D35
　　±0.1%FS±1digit
容许最大输入　　：25mA、35V
输入阻抗　　：80Ω 以下 (20mA 输入时)

• MFB 输入 (NX-D35)
容许电阻范围　　：100 ～ 1000Ω、1000 ～ 5000Ω
采样周期　　：与扫描周期相同

■ PV 输入异常时动作

种类	量程种类	异常种类	指示值	报警
热电偶 直流电压 (mV)	1 ～ 26 81 ～ 83	断线	上标 110%FS	PV 上限异常 （AL02、AL04、AL06、AL08）
热电阻	41 ～ 52	A 线断线	上标 110%FS	PV 上限异常 （AL01、AL03、AL05、AL07）*3
		B 线断线		
		C 线断线		
		2 或 3 线断线		
		A, B 线短路	下标－ 10%FS 或 0%FS *2	PV 下限异常 （AL02、AL04、AL06、AL08）
		A, C 线短路		
直流电压 (V)	84, 87, 88	断线	0%FS 附近	无
	85	断线	50%FS 附近	无
	86, 89	断线	下标－ 10%FS 附近	PV 下限异常 （AL02、AL04、AL06、AL08）
直流电流 *1	90	断线	0%FS 附近	无
	91	断线	下标－ 10%FS 附近	PV 下限异常 （AL02、AL04、AL06、AL08）

*1 : 对直流电流，当检测出超过容许最大输入规格的电流的场合，为了进行回路保护，有断续切断电流回路的切断动作发生的情况。

*2 : 下标为－ 10%FS 或 0%FS 由量程种类决定（ROM 版本 1.00[1_0_0]时可能会出现变成上标的情况）。

*3 : B 线断线的场合，发生 PV 上限异常（AL01、AL03、AL05、AL07）前 1 秒钟左右可能会出现 PV 下限异常（AL02、AL04、AL06、AL08）的情况。

■ MFB 输入异常时动作

种类	量程种类	异常种类	指示值	报警
MFB1	75 ～ 76	输入上限异常时	上标	AL21 和 AL05
		输入下限异常时	下标	AL21 和 AL06
		Y 线断线 G 线断线 T 线断线 多根线断线	上标	AL21 和 AL05 *1
MFB2	75 ～ 76	输入上限异常时	上标	AL23 和 AL07
		输入下限异常时	下标	AL23 和 AL08
		Y 线断线 G 线断线 T 线断线 多根线断线	上标	AL23 和 AL07 *2

*1 Y 线断线的场合，发生 AL21 和 AL05 前 1 秒钟左右可能会发生 AL06 报警。

*2 Y 线断线的场合，发生 AL23 和 AL07 前 1 秒钟左右可能会发生 AL08 报警。

■ 晶体管输出/晶体管输出(位置比例控制型)

输出点数	：4点
输出形式	：晶体管输出(吸入型)
外部电源额定值	：DC5～24V
外部容许电源电压	：DC4.5～26.4V
输出容许电流	：DC100mA以下
OFF时泄漏电流	：100μA以下
ON时残留电压	：0.5V以下
输出更新周期	：与扫描周期相同

■ 模拟电流输出

输出点数	：4点（输出类型S为2点）
输出形式	：直流电流输出
输出电流	：DC4～20mA(2.4～21.6mA) DC0～20mA(0～22mA)
容许负载电阻	：300Ω以下(最大电压6.6V) 输出类型S为600Ω以下（最大电压13.2V）
输出精度	：• NX-D15/25 ± 0.3%FS ± 1digit 但是，0～0.2mA时为±1%FS以下 • NX-D35 ± 0.1%FS ± 1digit 但是，0～0.2mA时为±1%FS以下
输出分辨率	：1/10000(4～20mA量程)、1/12500(0～20mA量程)
开路时电压	：DC10V±10%（输出类型S：DC18.5V±10%）

■ 模拟电压输出

输出点数	：4点（输出类型S为2点）
输出形式	：直流电压输出
输出电压	：DC0～5V(DC0～5.5V) DC1～5V(DC0.6～5.4V) DC0～10V(DC0～11V) DC2～10V(DC1.2～10.8V)
容许负载电阻	：4kΩ以上
输出精度	：• NX-D15/25 ± 0.3%FS ± 1digit 但是，0～0.2mA时为±1%FS以下 • NX-D35 ± 0.1%FS ± 1digit 但是，0～0.2mA时为±1%FS以下
输出分辨率	：1/8000(1～5V量程) 1/10000(0～5V量程) 1/16000(2～10V量程) 1/20000(0～10V量程)

■ 电流互感器输入(可选项功能)

输入点数	：4点
推荐电流互感器	：QN206A(孔径： 5.8mm、800匝) * 另售品 QN212A(孔径： 12mm、800匝) * 另售品
测量电流范围	：AC0.4～50.0A (rms) (峰值电流： 71A以下、匝数： 800、电线穿过次数： 1次的场合)
容许最大电流	：AC60A (rms) (峰值电流： 85A以下、匝数： 800、电线穿过次数： 1次的场合)
指示精度	：±5%FS±1digit
指示分辨率	：0.1A

■ 数字输出(可选项功能)

输出点数	：4点
输出形式	：晶体管输出(吸入型)
外部电源额定值	：DC5 ～ 24V
外部容许电源电压	：DC4.5 ～ 26.4V
输出容许电流	：DC100mA以下
OFF时泄漏电流	：100μA以下
ON时残留电压	：0.5V以下
输出更新周期	：与扫描周期相同

■ 数字输入(可选项功能)

输入点数	：4点
与其它仪表的并联连接	：可与本公司SDC系列并联连接
连接可能输出形式	：无电压接点或晶体管输出(吸入型)
开路时端子电压	：DC5V±10%
短路时端子电流	：5.6mA　TYP.
容许ON接点电阻	：250Ω以下
容许OFF接点电阻	：100kΩ以上
容许ON残留电压	：1V以下
OFF时泄漏电流	：100μA以下
最短保持时间	：扫描周期的2倍

■ 基准条件

环境温度	：23±2℃
环境湿度	：60±5%RH(无结露)
额定电源电压	：DC24V
振动	：0m/s^2
冲击	：0m/s^2
安装角度	：基准面 ±3°

■ 动作条件

环境温度	：0 ～ 50℃ (设置状态下的本机下侧)
环境湿度	：10 ～ 90%RH(无结露)
动作容许电源电压	：DC21.6 ～ 26.4V
振动	：0 ～ 3.2m/s^2(10 ～ 150Hz　XYZ各方向2h)
冲击	：0 ～ 9.8m/s^2
安装角度	：基准面 ±3°
尘埃	：0.3mg/m^{3}以下
腐蚀性气体	：无
高度	：2000ｍ以下
污染度 (Pollution degree)	：2(与通常的办公环境类似)

■ 运输保管条件

环境温度	：－ 20 ～＋ 70℃
环境湿度	：5 ～ 95%RH(无结露)
振动	：0 ～ 9.8m/s^2(10 ～ 150Hz XYZ 各方向 2h)
冲击	：0 ～ 300m/s^2(DIN 导轨安装状态、上下方向 3 次)
包装落下试验	：落下高 60cm(根据 1 角 3 棱 6 面的自由落体法)

■ 其它

存储器备份	：不挥发性存储器 (EEPROM)
EEPROM 写入次数	：10 万次以下
绝缘电阻	：DC500V、20MΩ 以上 (电源端子①②及电源端子与隔离的 I/O 端子间)
耐电压	：AC500V、1min (电源端子①②及电源端子与隔离的 I/O 端子间)
消耗功率	：4W 以下 (动作条件下)
电源投入时的动作	：复位时间约 10s(进行通常动作为止的时间、基准条件下)
电源投入时尖峰电流	：20A 以下 (动作条件下)
外壳材质、颜色	：变性 PPO 树脂、黑
质量	：200g 以下
安装方法	：DIN 导轨安装
端子螺丝恰当紧固扭矩	：0.6±0.1N・m
适合规格	：CE(EN61326-1) cUL(UL61010-1)

■ 通讯规格

• 上位通讯

最多连接数	：2 (RS-485通讯和以太通讯的编号数的合计。使用RS-485通讯的场合，以太通讯限制为1个编号。)

• 以太通讯

协议	：CPL/TCP、MODBUS/TCP

• RS-485通讯

协议	：从CPL、MODBUS/ASCII、MODBUS/RTU中可选择
信号级别	：RS-485基准
网络	：多分支方式(1台主站可对应最多31台从站)
通讯/同步方式	：半双工/非同步方式
最大线路长	：500m
通讯线数	：3线式
终端电阻	：外装(150Ω 1/2W以上)
传送速度	：从4800、9600、19200、38400、57600、115200bps中可选择
数据长	：7位或8位
停止位	：1位或2位
校验位	：偶数校验、奇数校验或无校验

• 编程器通讯

专用编程器	：SLP-NX-J70 SLP-NX-J70PRO SLP-NX-J71 SLP-NX-J71PRO
连接电缆	：与专用编程器(SLP-NX-J70/SLP-NX-J70PRO)同包装(USB编程器电缆)。

■ 通讯BOX(另售　型号：NX-CB1□□□□□□)

端口数　　：4
传输路形式　：• 以太通讯端口 1、2
EEE802.3/IEEE802.3u 10BASE-T/ 100BASE-TX
(有自动连接、Auto MDI/ MDI-X 功能)
• 以太通讯端口 3、4
IEEE802.3u 100BASE-TX
(有 Full Duplex、Auto MDI/MDI-X 功能。除通讯 BOX 间连接的场合以外，连接的机器的自动连接功能有效)
连接器　　：RJ-45
电缆　　：UTP 电缆 (4P)　Cat 5e 以上 (直通)
(两端 ANSI/TIA/EIA-568-B)

■ 通讯适配器(另售　型号：NX-CL1□□□□□□、NX-CR1□□□□□□)

端口数　　：1
传输路形式　：IEEE802.3u 100BASE-TX
(有 Full Duplex、Auto MDI/MDI-X 功能。连接机器的自动连接功能有效)
连接器　　：RJ-45
电缆　　：UTP 电缆 (4P)　Cat 5e 以上 (直通)
(两端 ANSI/TIA/EIA-568-B)

■ 终端适配器(另售　型号：NX-TL1□□□□□□、NX-TR1□□□□□□)

作为串级连接通讯端 (底板内以太通讯路由) 使用的适配器。

■ 连接器盖(另售　型号 80700224-010(螺栓用)、80700225-010(螺母用))

保护侧面的连接器(螺栓、螺母)用盖。
从模块本体正面看，右侧的连接器是螺栓，左侧的连接器是螺母。
个数　　：10

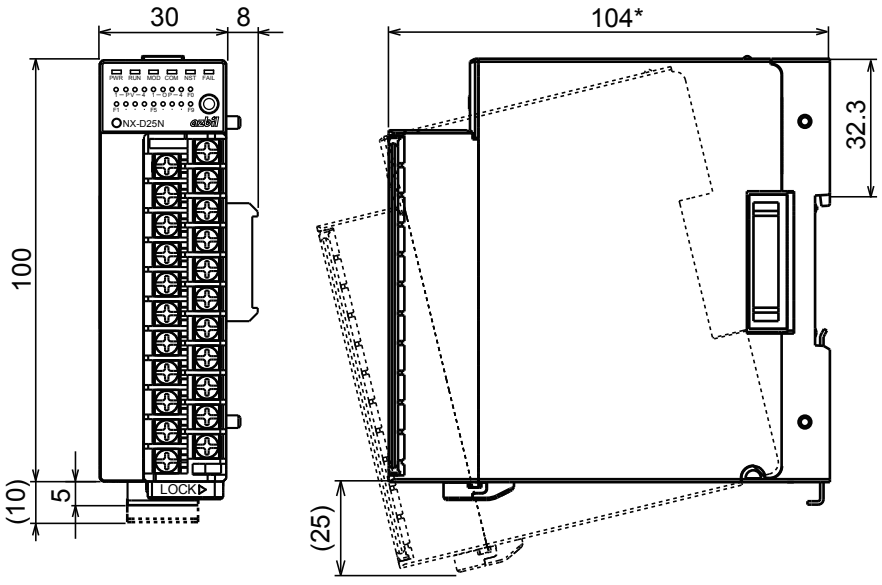
16 - 2　　外形尺寸

■ 调节器模块

下图是 NX-D35 的尺寸，NX-D15/25 与此相同。

单位：mm

● 螺丝端子台

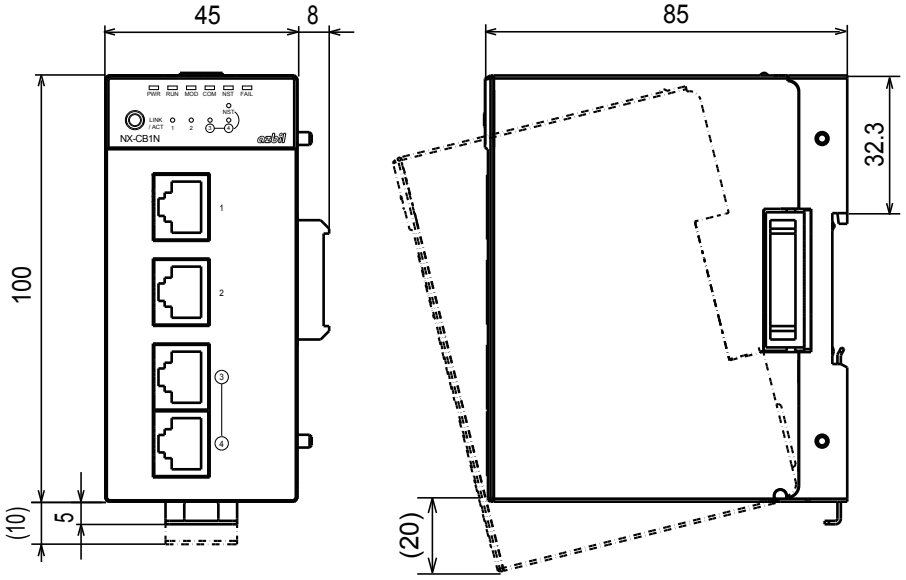


*螺钉型端子台的场合为98

■ 通讯BOX

下图是 NX-CB1N 的尺寸，NX-CB1R 与此相同。

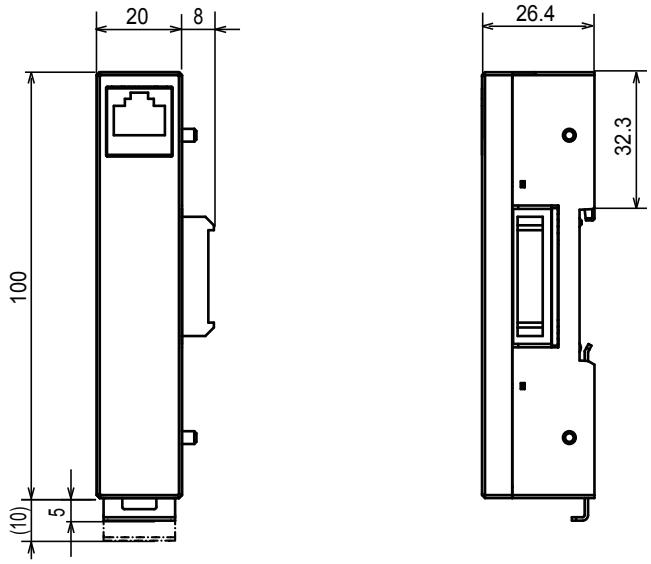
单位：mm



■ 通讯适配器

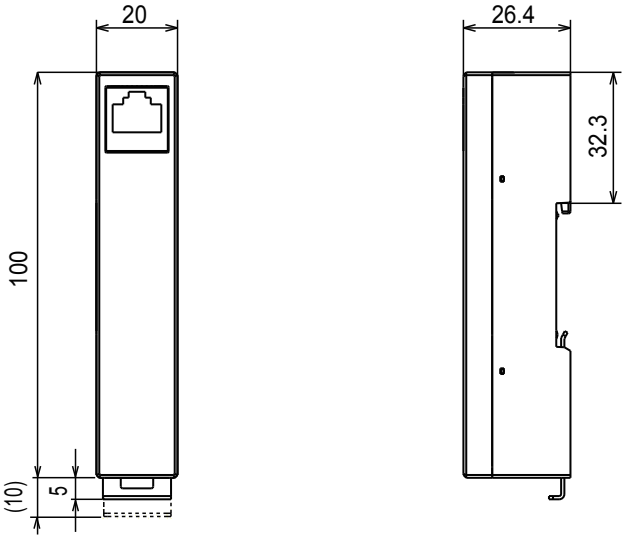
● 左连接用

单位：mm



● 右连接用

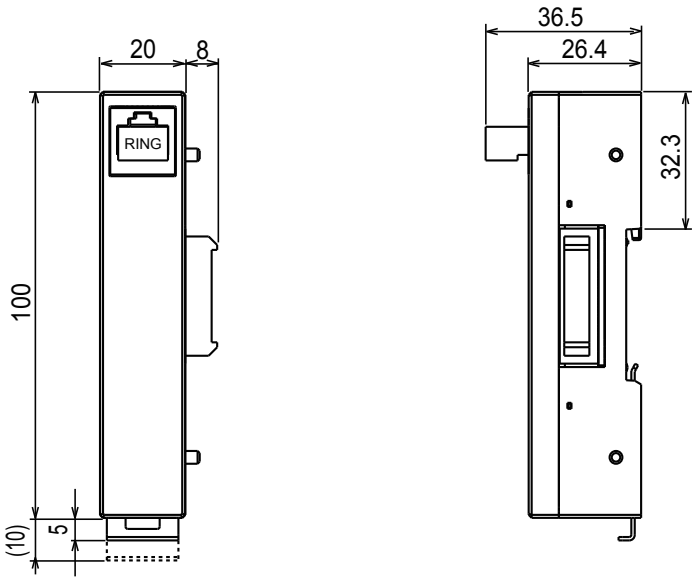
单位：mm



■ 终端适配器

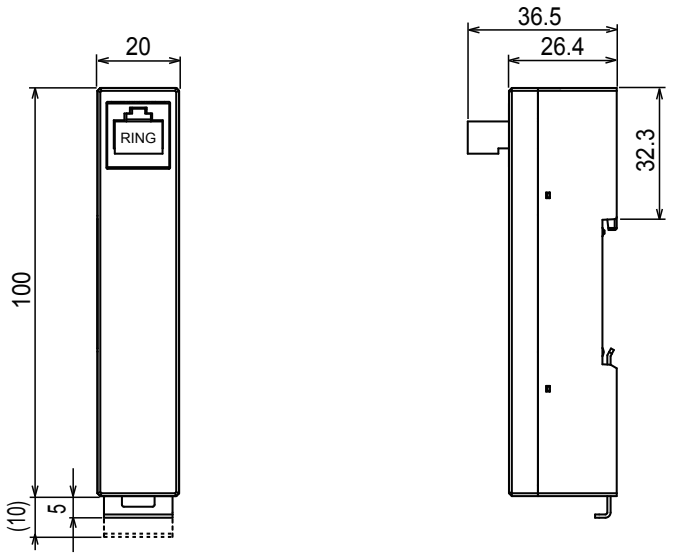
● 左连接用

单位：mm



● 右连接用

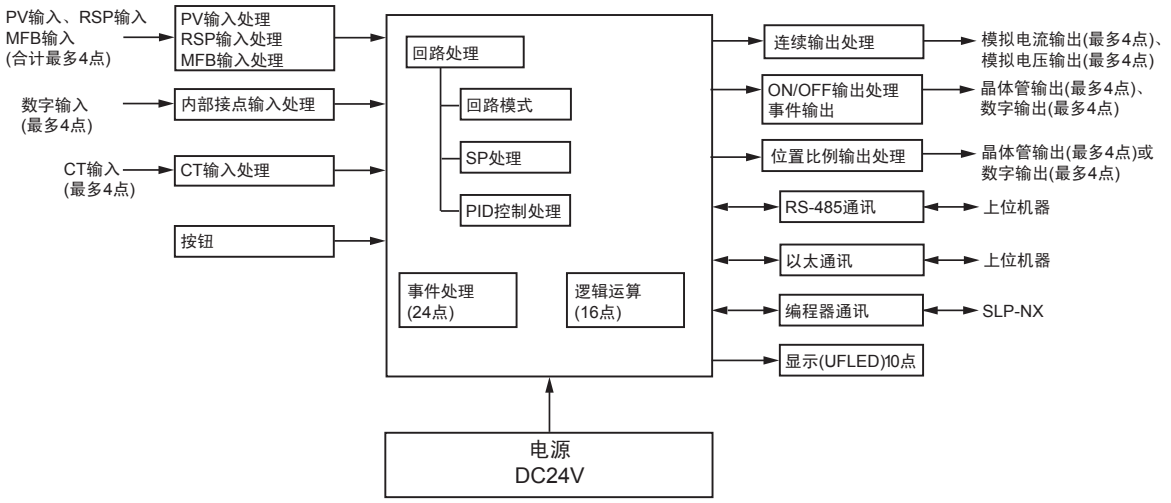
单位：mm



附　录

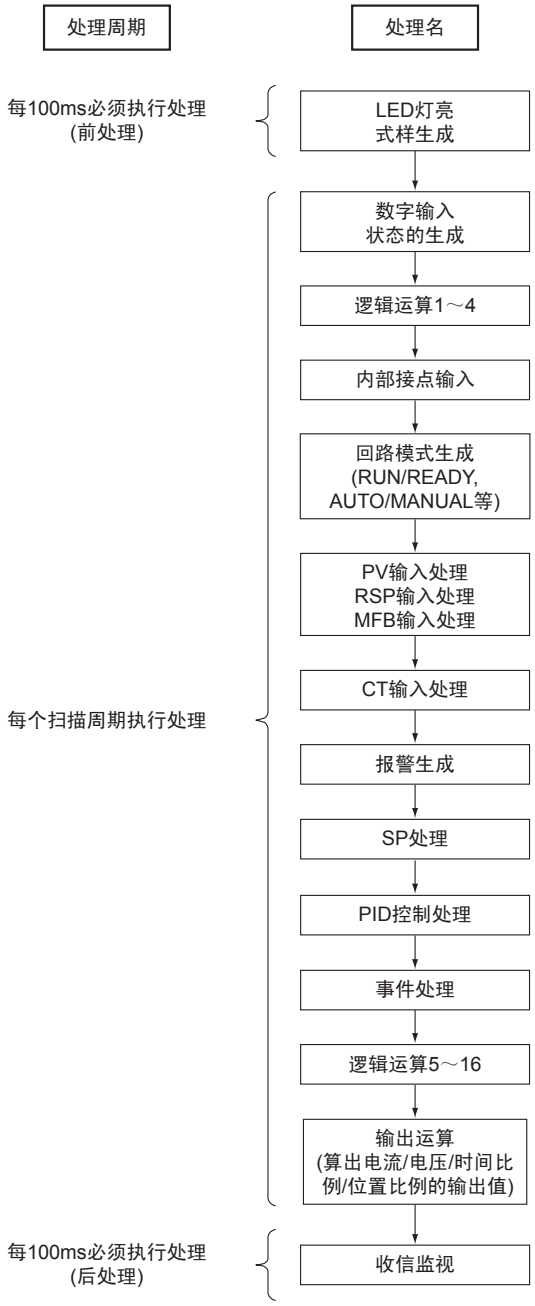
附 - 1　　功能块图

■ 基本功能块图

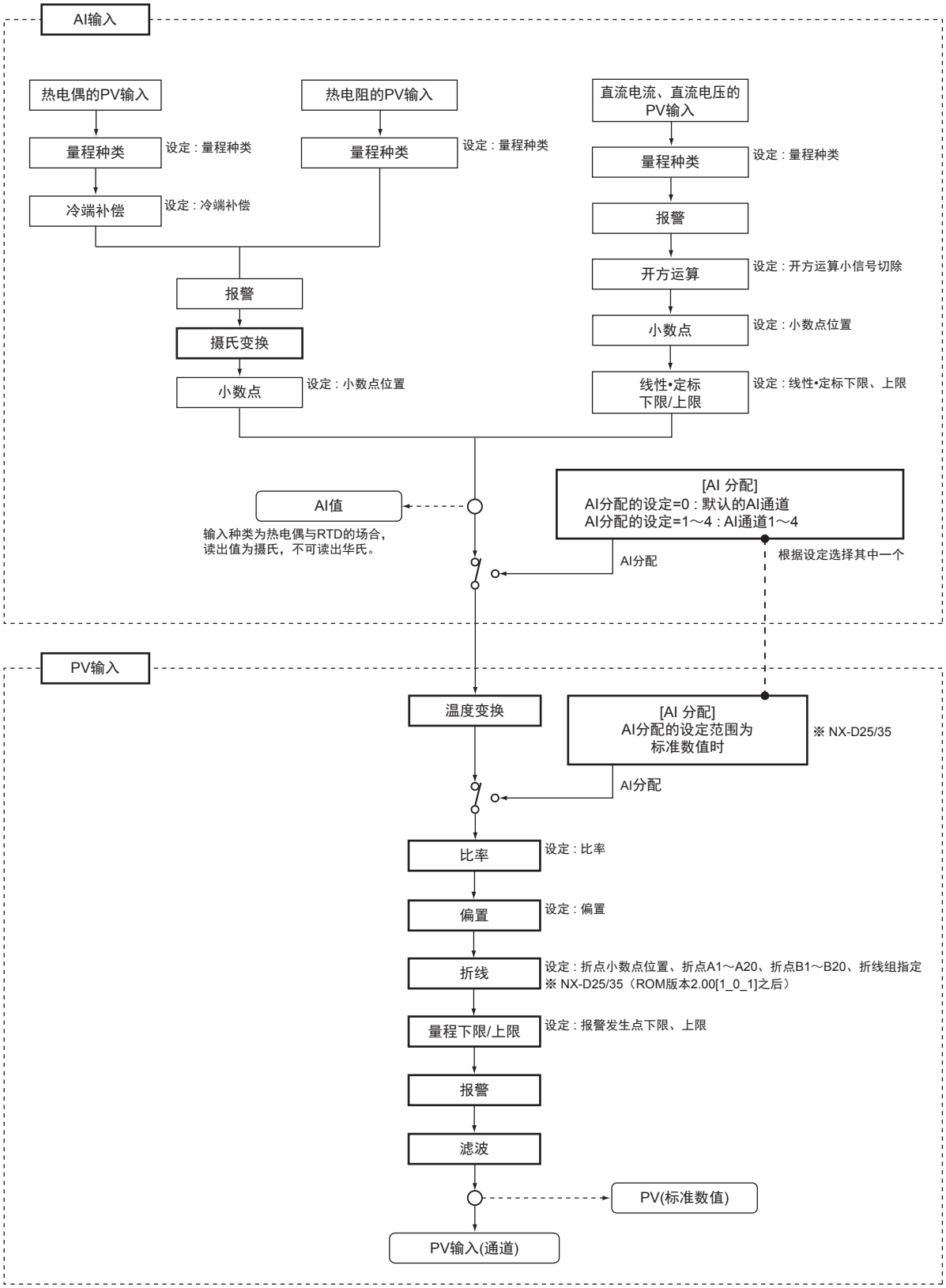


■ 处理执行顺序

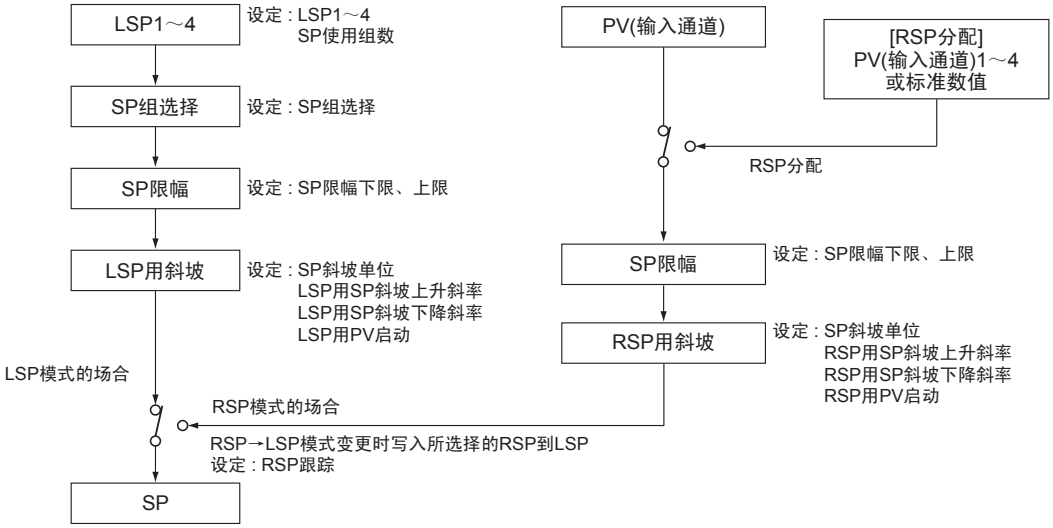
按如下顺序进行处理。



■ PV输入处理功能块图


AI输入
热电偶的PV输入
量程种类
设定：量程种类
冷端补偿
设定：冷端补偿
热电阻的PV输入
量程种类
设定：量程种类
直流电流、直流电压的PV输入
量程种类
设定：量程种类
报警
开方运算
设定：开方运算小信号切除
小数点
设定：小数点位置
线性•定标下限/上限
设定：线性•定标下限、上限
报警
摄氏变换
小数点
设定：小数点位置
AI值
输入种类为热电偶与RTD的场合，
读出值为摄氏，不可读出华氏。
[AI 分配]
AI分配的设定=0：默认的AI通道
AI分配的设定=1～4：AI通道1～4
AI分配
根据设定选择其中一个
PV输入
温度变换
[AI 分配]
AI分配的设定范围为
标准数值时
※ NX-D25/35
AI分配
比率
设定：比率
偏置
设定：偏置
折线
设定：折点小数点位置、折点A1～A20、折点B1～B20、折线组指定
※ NX-D25/35（ROM版本2.00[1_0_1]之后）
量程下限/上限
设定：报警发生点下限、上限
报警
滤波
PV(标准数值)
PV输入(通道)

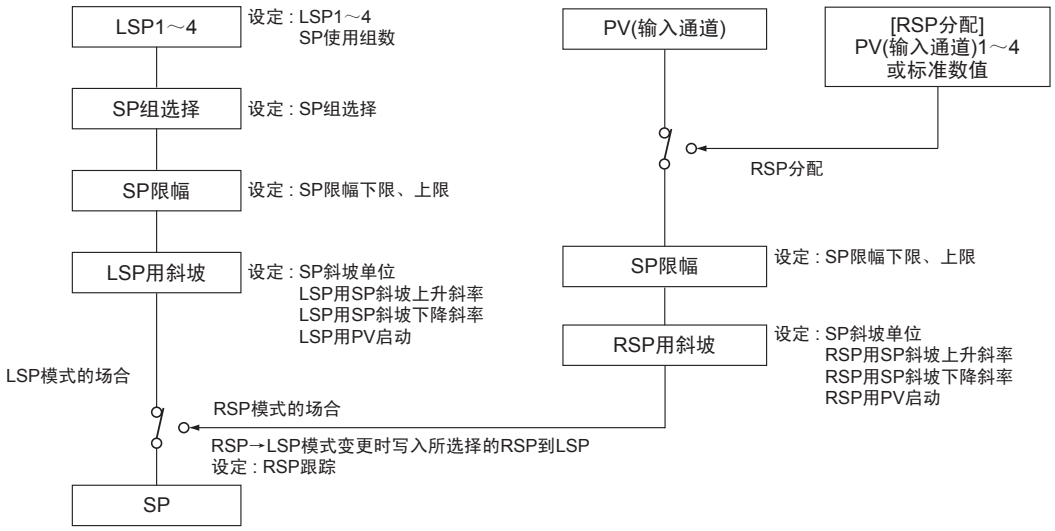
■ SP处理功能块图


LSP1～4
设定 : LSP1～4
SP使用组数
SP组选择
设定 : SP组选择
SP限幅
设定 : SP限幅下限、上限
LSP用斜坡
设定 : SP斜坡单位
LSP用SP斜坡上升斜率
LSP用SP斜坡下降斜率
LSP用PV启动
LSP模式的场合
RSP模式的场合
RSP→LSP模式变更时写入所选择的RSP到LSP
设定 : RSP跟踪
SP
PV(输入通道)
[RSP分配]
PV(输入通道)1～4
或标准数值
RSP分配
SP限幅
设定 : SP限幅下限、上限
RSP用斜坡
设定 : SP斜坡单位
RSP用SP斜坡上升斜率
RSP用SP斜坡下降斜率
RSP用PV启动

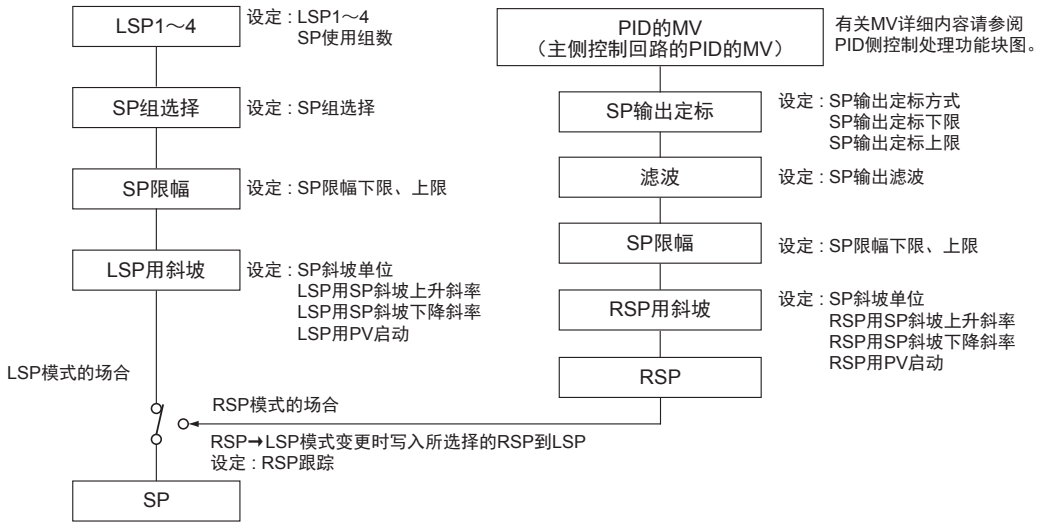
■ SP处理功能块图(内部串级)

内部串级的 SP 处理。主侧控制回路和辅侧控制回路分别进行 SP 处理。主侧控制回路使用回路 1/ 回路 3 的设定，辅侧控制回路使用回路 2/ 回路 4 的设定。将主侧控制回路的 MV 根据 SP 输出定标进行转换，用作辅侧控制回路的 RSP。

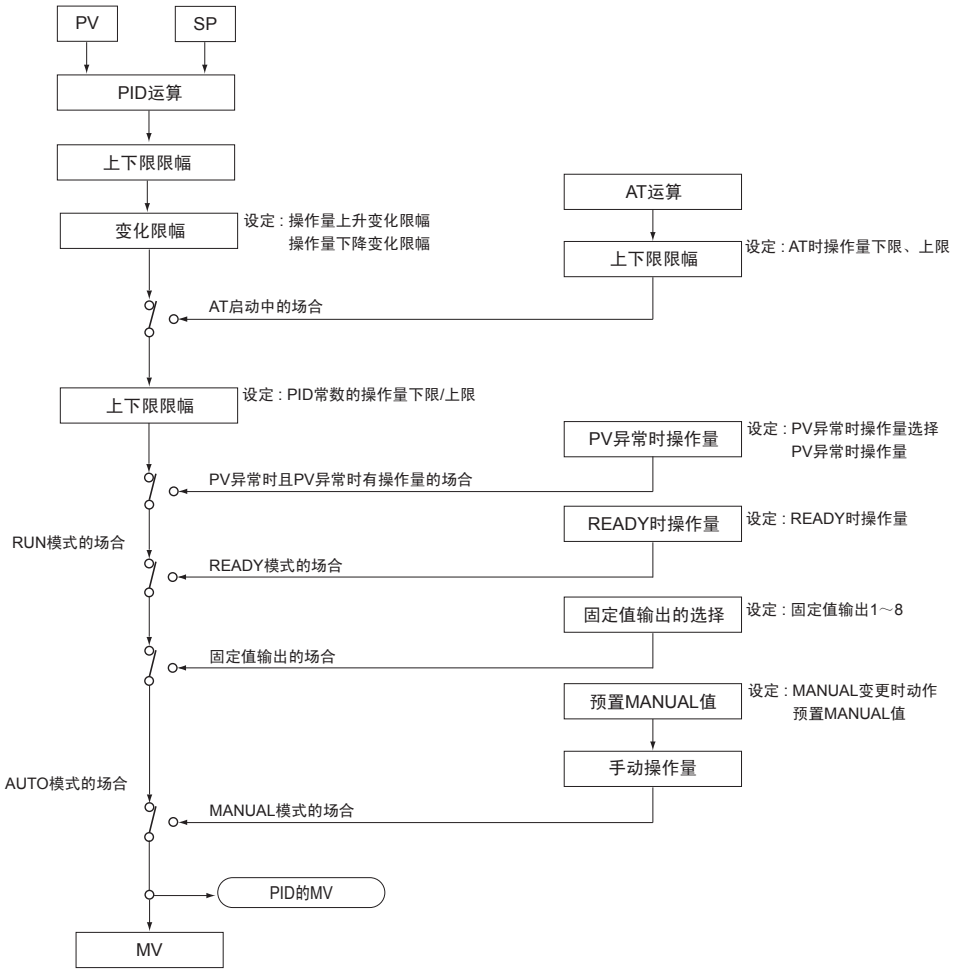
● 主侧控制回路(回路1/回路3)



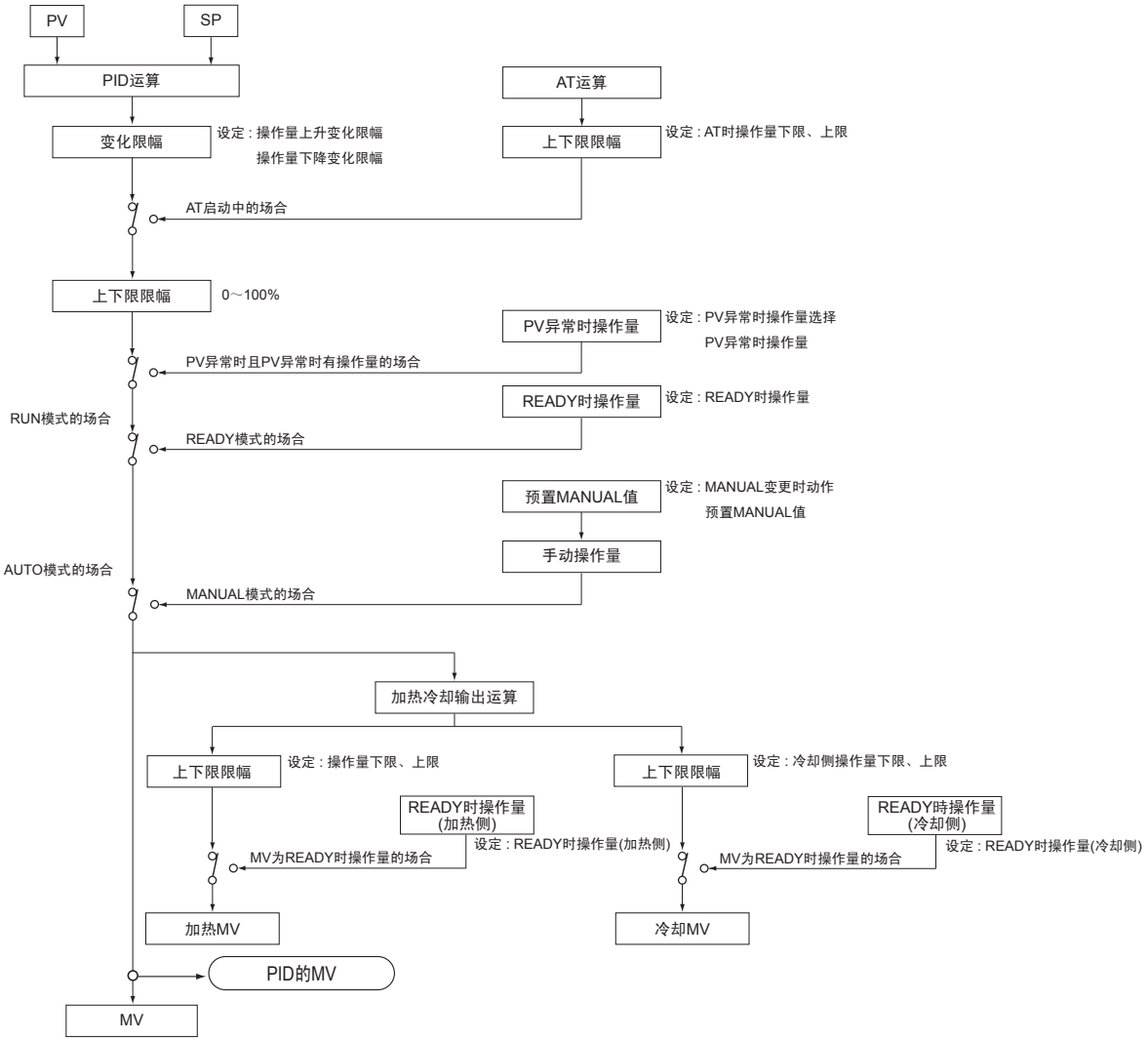
● 辅侧控制回路(回路2/回路4)



■ PID控制处理功能块图(正动作或逆动作的场合)

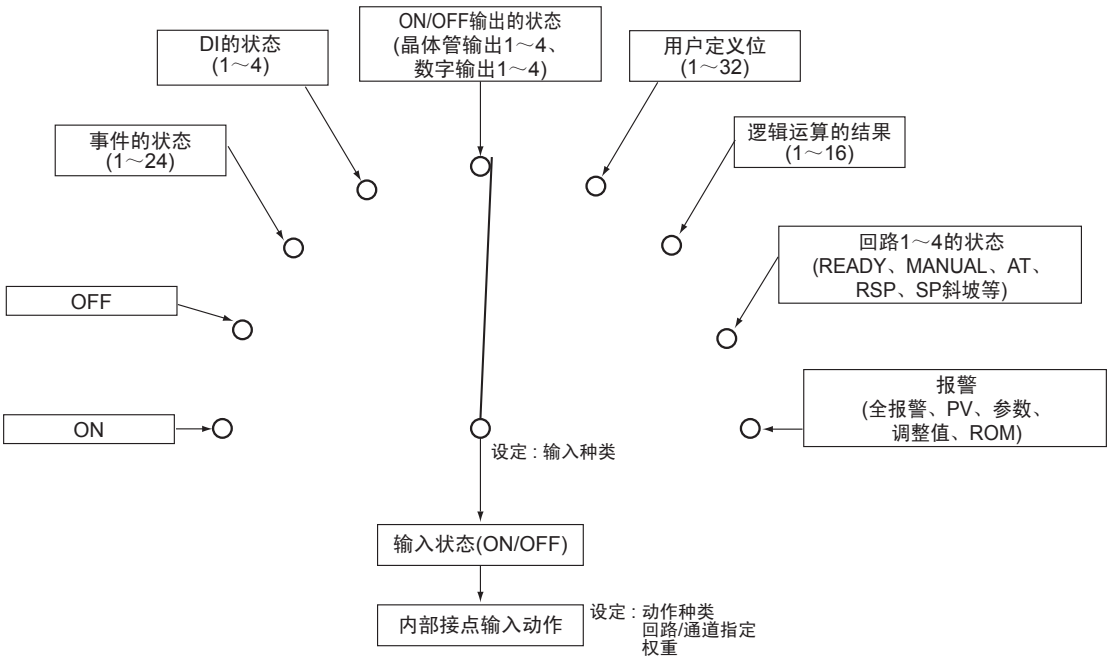


■ PID控制处理功能块图(加热冷却控制的场合)



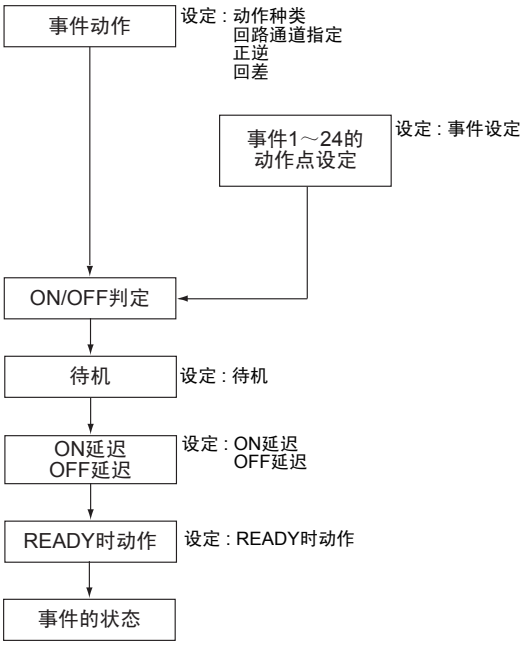
■ 内部接点输入处理功能块图

有16组的内部接点输入处理，全部相同，按组进行设定。



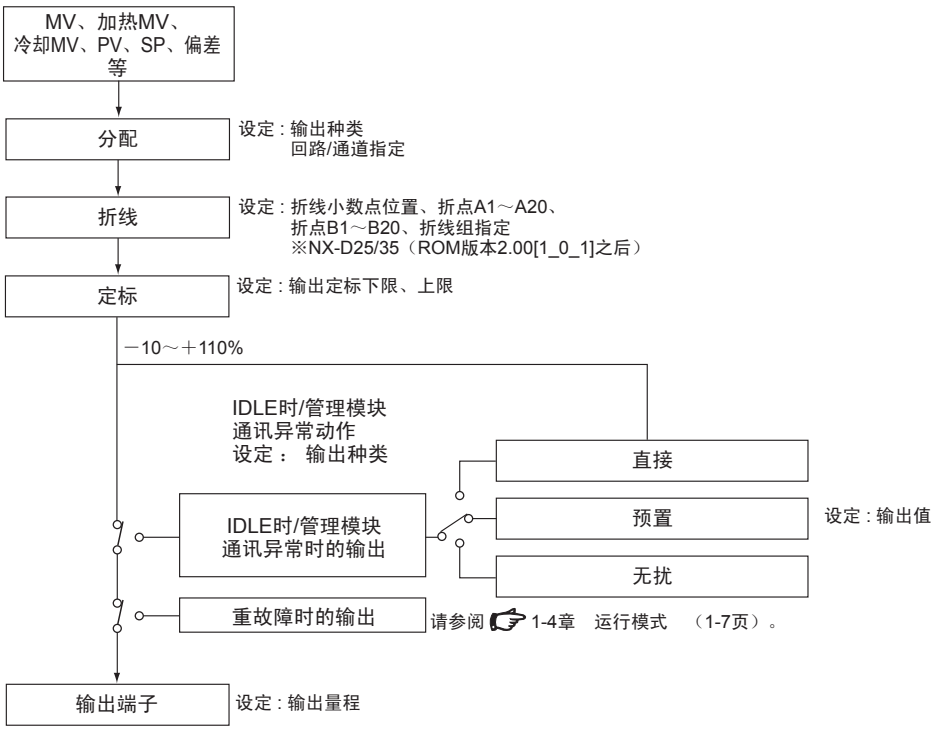
■ 事件处理功能块图

有24组的事件处理，全部相同，按组进行设定。



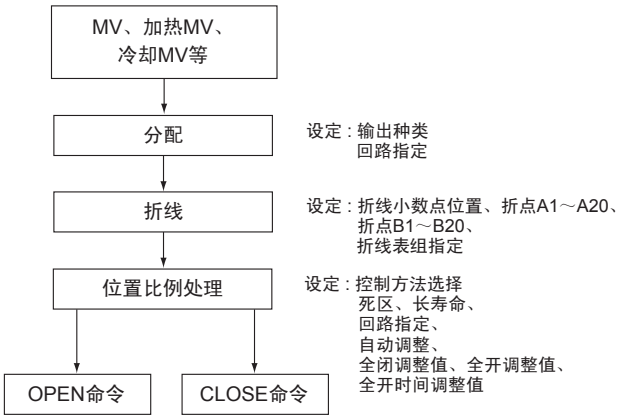
■ 连续输出处理功能块图

模拟电流输出、模拟电压输出的处理。



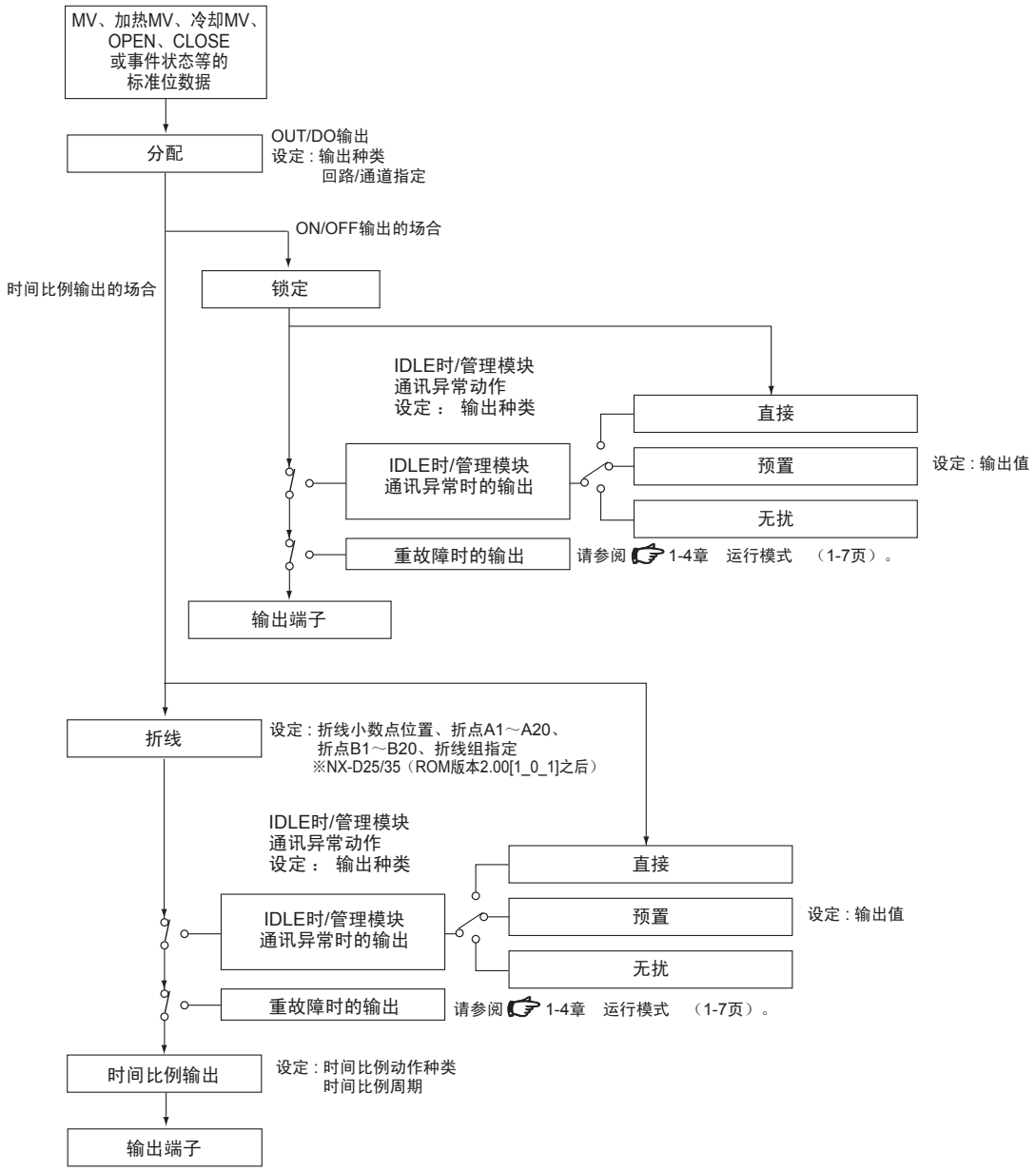
■ 位置比例输出处理功能块图

位置比例输出的处理。(※ 仅 NX-D35 的位置比例可能的型号)

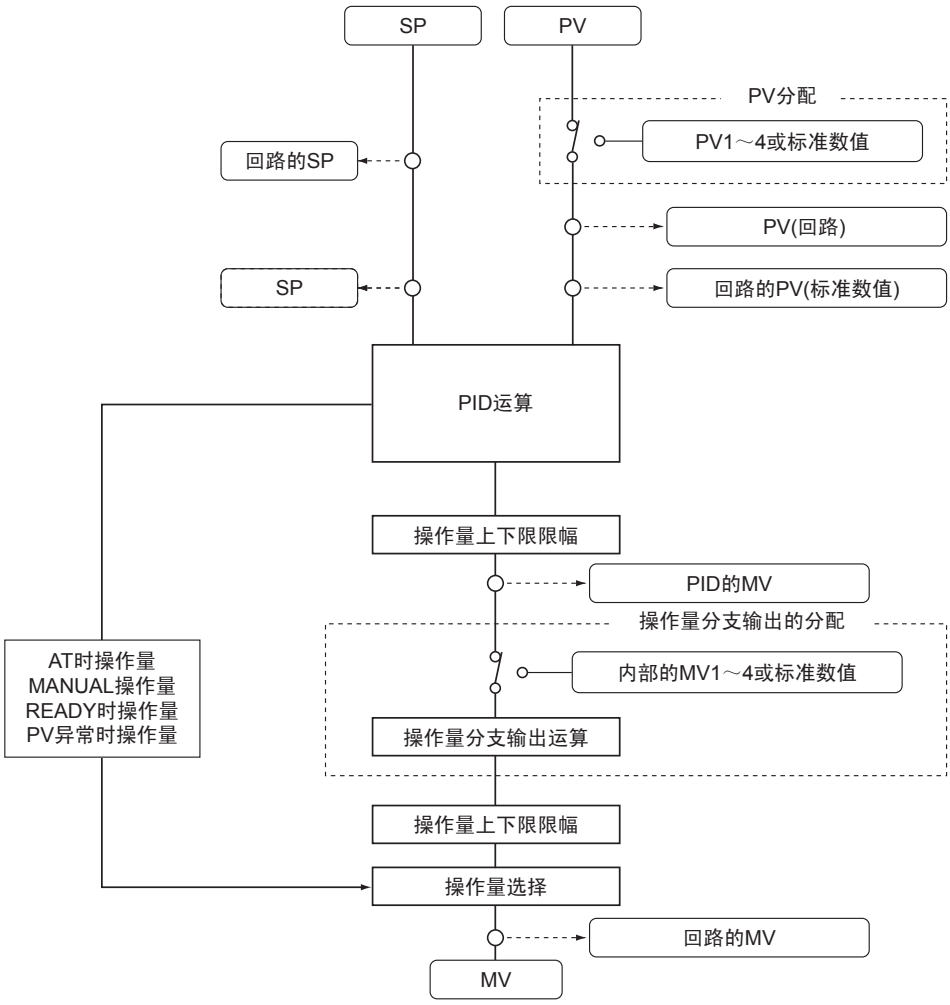


■ OUT/DO输出处理功能块图

晶体管输出、数字输出场合的处理。



■ 操作量分支输出处理功能块图



参 考

- 有关操作量分支输出的功能块图，请参阅
  ☞7-4 操作量分支输出 （7-4 页）。

附 - 2 标准位编号 • 标准数值编号

■ 标准位编号一览

标准位编号的范围为1024 ～ 2047。
表中没有的编号尚未定义，请勿使用。

标准位编号	标准位的含义
1024	总为0（OFF）
1025	总为1（ON）
1088	事件1
1089	事件2
1090	事件3
1091	事件4
1092	事件5
1093	事件6
1094	事件7
1095	事件8
1096	事件9
1097	事件10
1098	事件11
1099	事件12
1100	事件13
1101	事件14
1102	事件15
1103	事件16
1104	事件17
1105	事件18
1106	事件19
1107	事件20
1108	事件21
1109	事件22
1110	事件23
1111	事件24
1120	CT1 加热器断线检测
1121	CT2 加热器断线检测
1122	CT3 加热器断线检测
1123	CT4 加热器断线检测
1124	CT1 过电流检测
1125	CT2 过电流检测
1126	CT3 过电流检测
1127	CT4 过电流检测
1128	CT1 短絡検出
1129	CT2 短絡検出
1130	CT3 短絡検出
1131	CT4 短絡検出
1152	DI1的端子状态
1153	DI2的端子状态
1154	DI3的端子状态
1155	DI4的端子状态
1280	OUT1的端子状态
1281	OUT2的端子状态
1282	OUT3的端子状态
1283	OUT4的端子状态
1284	DO1的端子状态
1285	DO2的端子状态
1286	DO3的端子状态
1287	DO4的端子状态
1408	用户定义位1
1409	用户定义位2
1410	用户定义位3
1411	用户定义位4
1412	用户定义位5
1413	用户定义位6
1414	用户定义位7
1415	用户定义位8
1416	用户定义位9
1417	用户定义位10
1418	用户定义位11
1419	用户定义位12
1420	用户定义位13
1421	用户定义位14
1422	用户定义位15

标准位编号	标准位的含义
1423	用户定义位16
1424	用户定义位17
1425	用户定义位18
1426	用户定义位19
1427	用户定义位20
1428	用户定义位21
1429	用户定义位22
1430	用户定义位23
1431	用户定义位24
1432	用户定义位25
1433	用户定义位26
1434	用户定义位27
1435	用户定义位28
1436	用户定义位29
1437	用户定义位30
1438	用户定义位31
1439	用户定义位32
1440	逻辑运算1的结果
1441	逻辑运算2的结果
1442	逻辑运算3的结果
1443	逻辑运算4的结果
1444	逻辑运算5的结果
1445	逻辑运算6的结果
1446	逻辑运算7的结果
1447	逻辑运算8的结果
1448	逻辑运算9的结果
1449	逻辑运算10的结果
1450	逻辑运算11的结果
1451	逻辑运算12的结果
1452	逻辑运算13的结果
1453	逻辑运算14的结果
1454	逻辑运算15的结果
1455	逻辑运算16的结果
1545	RS-485通讯状态（1帧正常收信）
1568	回路1的RUN/READY状态
1569	回路2的RUN/READY状态
1570	回路3的RUN/READY状态
1571	回路4的RUN/READY状态
1584	回路1的AUTO/MANUAL状态
1585	回路2的AUTO/MANUAL状态
1586	回路3的AUTO/MANUAL状态
1587	回路4的AUTO/MANUAL状态
1600	回路1的AT停止/AT起動状态
1601	回路2的AT停止/AT起動状态
1602	回路3的AT停止/AT起動状态
1603	回路4的AT停止/AT起動状态
1616	回路1的LSP/RSP状态
1617	回路2的LSP/RSP状态
1648	回路1的SP斜坡中（上升斜率）
1649	回路2的SP斜坡中（上升斜率）
1650	回路3的SP斜坡中（上升斜率）
1651	回路4的SP斜坡中（上升斜率）
1664	回路1的SP斜坡中（下降斜率）
1665	回路2的SP斜坡中（下降斜率）
1666	回路3的SP斜坡中（下降斜率）
1667	回路4的SP斜坡中（下降斜率）
1792	全报警代表（显示的全报警的OR）
1808	AD1故障（AL11）
1809	AD1故障（AL12）
1810	AD1故障（AL13）
1811	AD1故障（AL14）
1824	PV1上限异常（AL01）
1825	PV1上限异常（AL03）

标准位编号	标准位的含义
1826	PV3上限异常（AL05）
1827	PV4上限异常（AL07）
1840	PV1下限异常（AL02）
1841	PV2下限异常（AL04）
1842	PV3下限异常（AL06）
1843	PV4下限异常（AL08）
1856	CJ1异常（AL71）
1857	CJ2异常（AL72）
1858	CJ3异常（AL73）
1859	CJ4异常（AL74）
1880	MFB1输入异常（AL21）
1881	MFB2输入异常（AL23）
1884	MFB1调整中
1885	MFB2调整中
1888	MFB1推定中
1889	MFB2推定中
1896	MFB1调整异常（AL22）
1897	MFB2调整异常（AL24）
1900	MFB1 OPEN
1901	MFB2 OPEN
1904	MFB1 CLOSE
1905	MFB2 CLOSE
1920	收信监视1
1921	收信监视2
1922	收信监视3
1923	收信监视4
1924	收信监视5
1925	收信监视6
1926	收信监视7
1927	收信监视8
1928	收信监视9
1929	收信监视10
1930	收信监视11
1931	收信监视12
1932	收信监视13
1933	收信监视14
1934	收信监视15
1935	收信监视16
1952	CT1 输入异常（AL25）
1953	CT2 输入异常（AL26）
1954	CT3 输入异常（AL27）
1955	CT4 输入异常（AL28）
1968	参数异常（AL94/AL97）
1969	调整数据异常（AL95/AL98）
1970	EEPROM未初始化（AL83）
1972	ROM异常（AL99）
1973	重RAM读写异常（AL85）
1974	EEPROM读写异常（AL86）
1979	收信监视（1 ～ 16的代表）（AL31）
1980	模块间通讯送信超时（AL32）
1981	EEPROM读写中
1982	管理模块收信超时
1983	RS-485 设定异常（AL33）
1986	底板/本体通讯设定不一致（AL53）
1987	底板/本体型号不一致（AL54）
1988	底板检测异常（AL55）

■ 标准数值编号一览

标准数值编号的范围为2048 ～ 3071。
表中没有的编号尚未定义，请勿使用。

标准数值编号	标准数值的含义
2048	0.0（固定值）
2111	用户定义数值1
2112	用户定义数值2
2113	用户定义数值3
2114	用户定义数值4
2115	用户定义数值5
2116	用户定义数值6
2117	用户定义数值7
2118	用户定义数值8
2119	用户定义数值9
2120	用户定义数值10
2121	用户定义数值11
2122	用户定义数值12
2123	用户定义数值13
2124	用户定义数值14
2125	用户定义数值15
2126	用户定义数值16
2288	PID的MV1
2289	PID的MV2
2290	PID的MV3
2291	PID的MV4
2304	PV1
2305	PV2
2306	PV3
2307	PV4
2312	AI1
2313	AI2
2314	AI3
2315	AI4
2320	回路1的PV
2321	回路2的PV
2322	回路3的PV
2323	回路4的PV
2328	齐纳安全栅调整监视值1
2329	齐纳安全栅调整监视值2
2330	齐纳安全栅调整监视值3
2331	齐纳安全栅调整监视值4
2336	回路1的SP（使用中）
2337	回路2的SP（使用中）
2338	回路3的SP（使用中）
2339	回路4的SP（使用中）
2352	回路1的SP（最终到达值）
2353	回路2的SP（最终到达值）
2354	回路3的SP（最终到达值）
2355	回路4的SP（最终到达值）
2384	回路1的SP输出
2385	回路2的SP输出
2386	回路3的SP输出
2387	回路4的SP输出
2416	回路1的MV
2417	回路2的MV
2418	回路3的MV
2419	回路4的MV

标准数值编号	标准数值的含义
2432	回路1的加热侧MV
2433	回路2的加热侧MV
2434	回路3的加热侧MV
2435	回路4的加热侧MV
2448	回路1的冷却侧MV
2449	回路2的冷却侧MV
2450	回路3的冷却侧MV
2451	回路4的冷却侧MV
2464	MFB1开度（包含推定）
2465	MFB2开度（包含推定）
2480	MFB1开度（实测值）
2481	MFB2开度（实测值）
2496	CT1 输出ON时电流
2497	CT2 输出ON时电流
2498	CT3 输出ON时电流
2499	CT4 输出ON时电流
2512	CT1 输出OFF时电流
2513	CT2 输出OFF时电流
2514	CT3 输出OFF时电流
2515	CT4 输出OFF时电流
2528	回路1的偏差（PV-SP）
2529	回路2的偏差（PV-SP）
2530	回路3的偏差（PV-SP）
2531	回路4的偏差（PV-SP）
2656	事件1 定时器剩余时间
2657	事件2 定时器剩余时间
2658	事件3 定时器剩余时间
2659	事件4 定时器剩余时间
2660	事件5 定时器剩余时间
2661	事件6 定时器剩余时间
2662	事件7 定时器剩余时间
2663	事件8 定时器剩余时间
2664	事件9 定时器剩余时间
2665	事件10 定时器剩余时间
2666	事件11 定时器剩余时间
2667	事件12 定时器剩余时间
2668	事件13 定时器剩余时间
2669	事件14 定时器剩余时间
2670	事件15 定时器剩余时间
2671	事件16 定时器剩余时间
2672	事件17 定时器剩余时间
2673	事件18 定时器剩余时间
2674	事件19 定时器剩余时间
2675	事件20 定时器剩余时间
2676	事件21 定时器剩余时间
2677	事件22 定时器剩余时间
2678	事件23 定时器剩余时间
2679	事件24 定时器剩余时间
2720	位置比例1中使用的MV
2721	位置比例2中使用的MV
2736	CT1时间比例电流
2737	CT2时间比例电流
2738	CT3时间比例电流
2739	CT4时间比例电流

[!] 使用上的注意事项

- 除上述标准数值以外还有SV定义位（1488 ～ 1491）、SV定义数值（2176 ～ 2191），这些尚未定义，请勿使用。

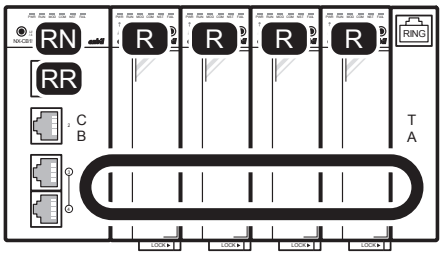
附 - 3　　环形通讯的状态（网络状态）

串连接时，当使用了与环形通讯对应的本机的场合，环形通讯的状态除通过 [NST] LED 的显示进行确认外，也可从上位通讯进行确认。
本功能可在以下版本之后进行利用。
调节器模块（NX-D15/25/35）ROM 版本 3.00［1_0_3］
数字输入 / 脉冲输入模块（NX-DX1/DX2）ROM 版本 2.00［2_0_1］
数字输出模块（NX-DY1/2）ROM 版本 1.00［1_0_1］
管理模块（NX-S11/12/21）ROM 版本 2.00

■ 环形通讯的状态

● 正常状态

表示串连接的环形通讯处于正常动作的状态。
环形通讯为正常状态时，[NST] LED 灯灭。

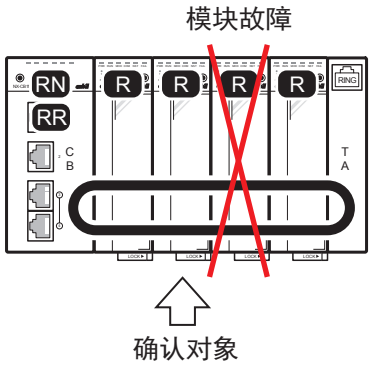


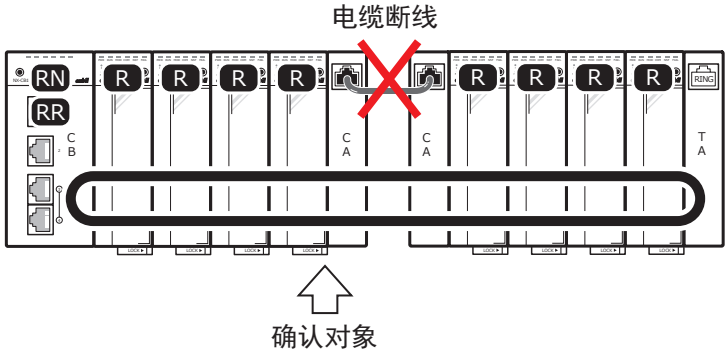
● 相邻环形切断

是确认对象的模块与相邻模块不能进行环形通讯的状态。
不能进行环形通讯的状态下，作为代表的原因，有以下几种。

- 模块的电源为 OFF 时
- CA 连接的电缆被切断时
- CB 或 TA 不存在时
- 连接了非环形通讯型号的模块时
- 实际存在硬件故障时

类似这样的相邻环形被切断时，[NST] LED 将低速闪烁。



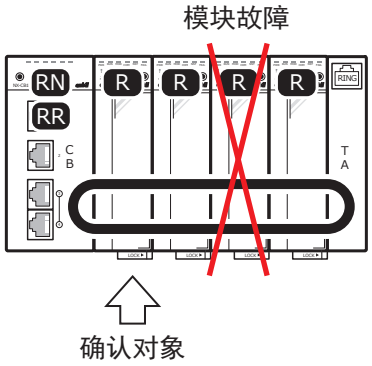


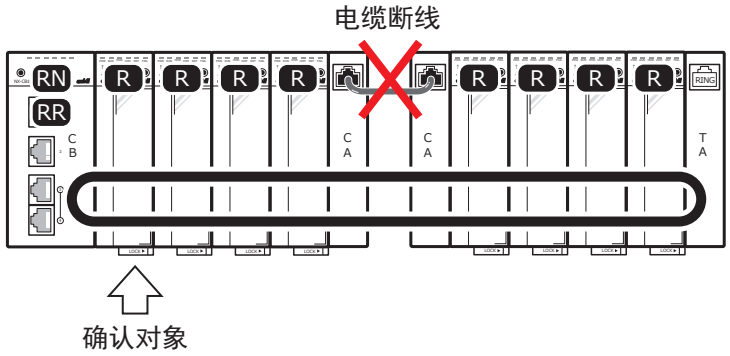
使用上的注意事项

- 发生上图的电缆断线时，对右侧串中的模块将不能进行上位通讯等。

● 非相邻环形切断

是确认对象的模块与相邻模块不能进行环形通讯的状态。
发生类似这样的非相邻环形被切断时，[NST] LED 将高速闪烁。





使用上的注意事项

- 发生上图的电缆断线时，对右侧串中的模块将不能进行上位通讯等。

■ 通过环形通讯状态的通讯进行确认方法

环形通讯的状态除通过本机前面的 [NST] LED 进行确认外，也可从上位通讯或 SLP-NX 的综合监视进行确认。

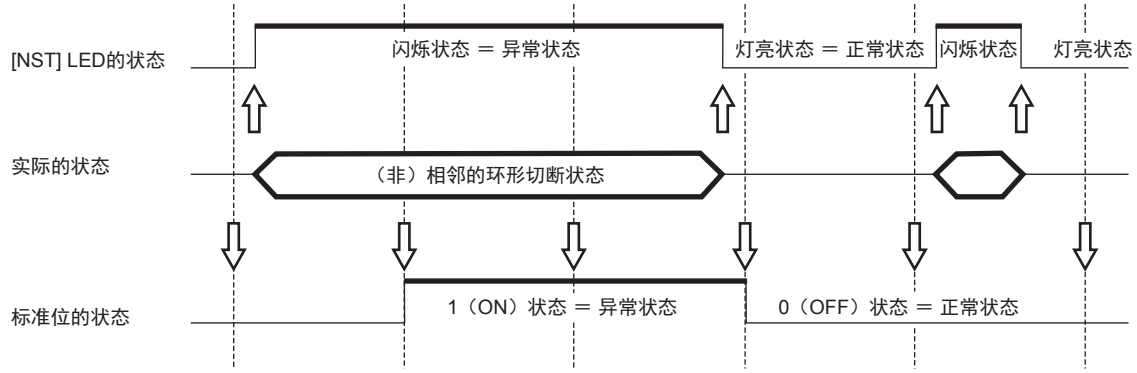
● 上位通讯的数据

通过读出标准位，可参照相邻环形切断及非相邻环形切断的状态。
作为对象的标准位如下所示。

文件夹名	库名	项目名	含 义
标准位	标准位 （1920-2047）	相邻环形切断（AL38）	0：正常 1：发生相邻环形切断
		非相邻环形切断	0：正常 1：发生非相邻环形切断

● [NST] LED与上位通讯的差异

可由上位通讯读出的环形通讯状态与 [NST] LED 的从实际状态反映的时间会不同。
[NST] LED 反映实际的状态。
可由上位通讯读出的标准位按约 2 秒的间隔反映实际的状态。



! 使用上的注意事项

- 从上位通讯读出的环形通讯的状态有不能反映小于2秒的实际的异常状态的情况。

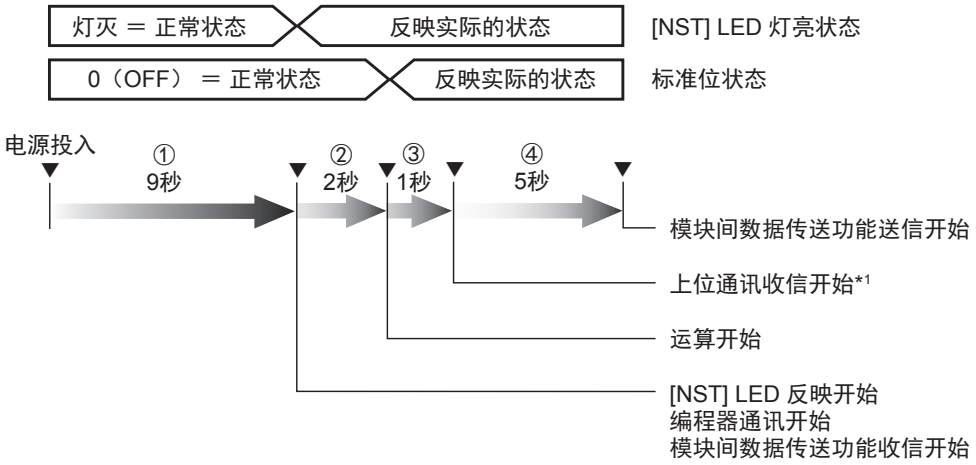
■ 环形通讯状态的电源投入时反映时间

环形通讯状态的电源投入时的动作因模块的种类而异。

! 使用上的注意事项

- 本功能中不对应通讯BOX。

● 调节器模块（NX-D15/25/35）

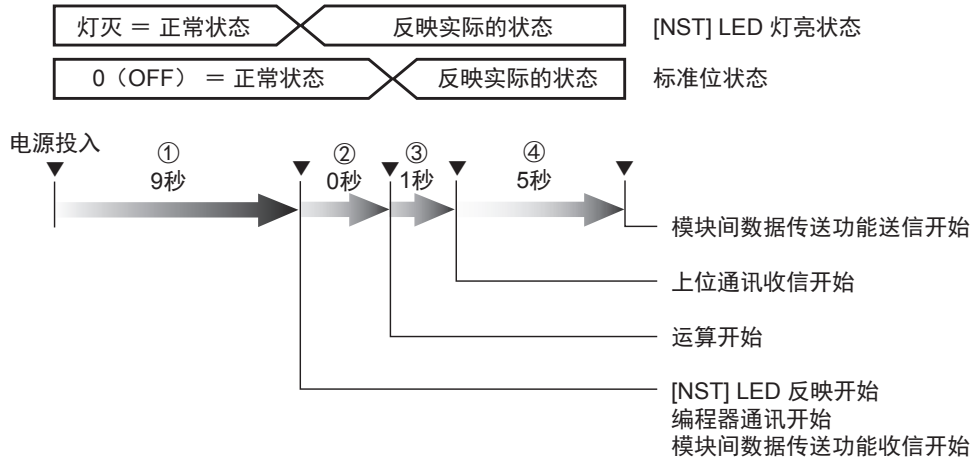


① 启动中	：9秒（固定）
② 电源投入时启动延迟	：2秒（初始值） 可变更
③ 上位通讯收信开始等待时间	：1秒（固定）
④ 模块间数据传送功能送信开始等待时间	：5秒（固定）*2

*1 ROM版本1.00 [1_0_0]中，「① 启动中」之后，上位通讯开始

*2 ROM版本1.00 [1_0_0]以及2.00 [1_0_1]中，为「② 电源投入时启动延迟」之后5秒（固定）

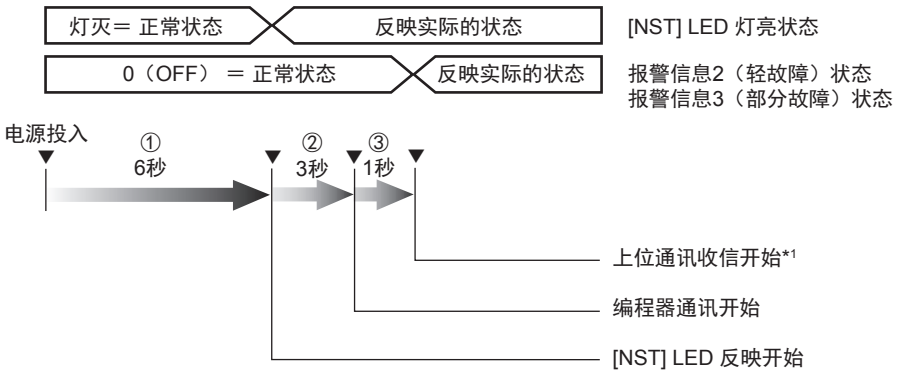
● 数字输入/脉冲输入/数字输出模块（NX-DX1/DX2、NX-DY1/DY2）



① 启动中	：9秒（固定）
② 电源投入时启动延迟	：0秒（初始值） 可变更
③ 上位通讯收信开始等待时间	：1秒（固定）
④ 模块间数据传送功能送信开始等待时间	：5秒（固定）*1

*1 NX-DX1/DX2のROM版本1.00 [2_0_0]中，为「② 源投入时启动延迟」之后5秒

● 管理模块（NX-S11/12/21）



① 启动中	：6秒（固定）
② 重新启动时间	：3秒（固定）
③ 上位通讯收信开始等待时间	：1秒（可变）

*1 机种运行模式为RUN时，为建立与SV管理下的IO模块的通讯，根据环境有可能用大概30～60秒的时间。

附 - 4　　小数点信息 PID_PV

小数点信息中的 PID_PV 除回路 PV/SP 小数点位置的设定外，根据 AI 分配和 PV 分配的设定内容按以下进行动作。

■ 通常（PV 分配、AI 分配都为初始值的场合）的 PID_PV（小数点以下的位数）

	设定		PID_PV 的小数点位置
	PV 分配	AI 分配	
回路 1	0	0	回路 1「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV1「量程种类」* 中较小一方的位数
回路 2	0	0	回路 2「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV2「量程种类」* 中较小一方的位数
回路 3	0	0	回路 3「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV3「量程种类」* 中较小一方的位数
回路 4	0	0	回路 4「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV4「量程种类」* 中较小一方的位数

* 每个量程种类的小数点以下最大位数，请参阅 ☞ 4-2　设定 PV 输入　（4-3 页）。

■ 仅 PV 分配使用时的 PID_PV（小数点以下的位数）

	设定		PID_PV 的小数点位置
	PV 分配	AI 分配	
回路 1	1	0	回路 1「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV1*2「量程种类」*1 中较小一方的位数
	2		回路 1「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV2*2「量程种类」*1 中较小一方的位数
	3		回路 1「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV3*2「量程种类」*1 中较小一方的位数
	4		回路 1「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV4*2「量程种类」*1 中较小一方的位数
回路 2	1	0	回路 2「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV1*3「量程种类」*1 中较小一方的位数
	2		回路 2「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV2*3「量程种类」*1 中较小一方的位数
	3		回路 2「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV3*3「量程种类」*1 中较小一方的位数
	4		回路 2「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV4*3「量程种类」*1 中较小一方的位数
回路 3	1	0	回路 3「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV1*4「量程种类」*1 中较小一方的位数
	2		回路 3「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV2*4「量程种类」*1 中较小一方的位数
	3		回路 3「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV3*4「量程种类」*1 中较小一方的位数
	4		回路 3「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV4*4「量程种类」*1 中较小一方的位数
回路 4	1	0	回路 4「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV1*5「量程种类」*1 中较小一方的位数
	2		回路 4「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV2*5「量程种类」*1 中较小一方的位数
	3		回路 4「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV3*5「量程种类」*1 中较小一方的位数
	4		回路 4「回路 PV/SP 小数点位置」和 PV4*5「量程种类」*1 中较小一方的位数
回路 1	标准数值	0	回路 1「回路 PV/SP 小数点位置」
回路 2	标准数值	0	回路 2「回路 PV/SP 小数点位置」
回路 3	标准数值	0	回路 3「回路 PV/SP 小数点位置」
回路 4	标准数值	0	回路 4「回路 PV/SP 小数点位置」

*1　每个量程种类的小数点以下最大位数，请参阅 ☞ 4-2　设定 PV 输入　（4-3 页）。
ROM 版本 2.01 之前变更为以下内容。

*2　变更为「PV1 的设定」。

*3　变更为「PV2 的设定」。

*4　变更为「PV3 的设定」。

*5　变更为「PV4 的设定」。

■ 仅AI分配使用时的PID_PV（小数点以下的位数）

	设定		PID_PV的小数点位置
	PV分配	AI分配	
回路1	0	1	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV1*2「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV2*2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV3*2「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV4*2「量程种类」*1中较小一方的位数
回路2	0	1	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV1*3「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV2*3「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV3*3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV4*3「量程种类」*1中较小一方的位数
回路3	0	1	回路3「回路PV/SP小数点位置」和PV1*4「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路3「回路PV/SP小数点位置」和PV2*4「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路3「回路PV/SP小数点位置」和PV3*4「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路3「回路PV/SP小数点位置」和PV4*4「量程种类」*1中较小一方的位数
回路4	0	1	回路4「回路PV/SP小数点位置」和PV1*5「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路4「回路PV/SP小数点位置」和PV2*5「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路4「回路PV/SP小数点位置」和PV3*5「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路4「回路PV/SP小数点位置」和PV4*5「量程种类」*1中较小一方的位数
回路1	0	标准数值	回路1「回路PV/SP小数点位置」
回路2	0	标准数值	回路2「回路PV/SP小数点位置」
回路3	0	标准数值	回路3「回路PV/SP小数点位置」
回路4	0	标准数值	回路4「回路PV/SP小数点位置」

*1 每个量程种类的小数点以下最大位数，请参阅 ☞4-2 设定PV输入 （4-3页）。
ROM版本2.01之前变更为以下内容。

*2 变更为「PV1的设定」。

*3 变更为「PV2的设定」。

*4 变更为「PV3的设定」。

*5 变更为「PV4的设定」。

■ PV分配、AI分配都使用时的PID_PV（小数点以下的位数）

	设定		PID_PV的小数点位置
	PV分配	AI分配	
回路1	1	1	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
	2	1	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
	3	1	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
	4	1	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路1「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
回路2	1	1	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
	2	1	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
	3	1	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
	4	1	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV1「量程种类」*1中较小一方的位数
		2	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV2「量程种类」*1中较小一方的位数
		3	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV3「量程种类」*1中较小一方的位数
		4	回路2「回路PV/SP小数点位置」和PV4「量程种类」*1中较小一方的位数
回路3	同样反复	同样反复	同样反复
回路4	同样反复	同样反复	同样反复
回路1	标准数值	标准数值	回路1「回路PV/SP小数点位置」
回路2	标准数值	标准数值	回路2「回路PV/SP小数点位置」
回路3	标准数值	标准数值	回路3「回路PV/SP小数点位置」
回路4	标准数值	标准数值	回路4「回路PV/SP小数点位置」

*1 每个量程种类的小数点以下最大位数，请参阅 ☞ 4-2 设定PV输入 （4-3页）。
ROM版本2.01之前变更为以下内容。

附 - 5 ROM 版本履历

对 ROM 版本的追加功能及规格变更的内容进行说明
详细内容请参阅下述使用说明书的解说和 ☞第 12 章 通讯数据一览、13 章 参数设定一览 的各项目名。
关于 ROM 版本对应的模块版本的标记请参阅 ☞ 本使用说明书的标记 （i 页）。

■ ROM 版本 1.00[1_0_0]（对应开始时间 : 2010 年 3 月）

■ ROM 版本 2.00[1_0_1]（对应开始时间 : 2010 年 8 月）

● 追加的功能

内 容	参照的使用说明书	设定内容变更追加的项目名
对应管理模块连接（NX-D25）	☞ 使用说明书 CP-SP-1324	—
追加 PID-B 运算功能（NX-D25）	☞ 7-1 控制算法	控制算法
追加区域 PID 功能（NX-D25）	☞ 7-9 区域 PID	追加了左边章节中记载的所有设定项目
追加折线近似功能（NX-D25）	☞ 7-7 折线近似功能	追加了左边章节中记载的所有设定项目
AI 输入、PV 输入、RSP 输入、OUT/DO 输出、操作量分支输出对应模块间数据传送功能（NX-D25）	☞ 7-16 模块间数据传送功能	追加模块间数据传送可能的种类（可在 SLP-NX 的设定画面内选择）
监视 OUT 端子、DO 端子设定的数值数据（AO 百分量值），可参照使用	☞ 第 12 章 通讯数据一览	AO 百分量数据
追加 AL33、AL84	☞ 第 14 章 故障时的对应	—
追加周期设定（从编程器进行参数设定）	☞ 7-16 模块间数据传送功能	扫描周期
追加机器运行模式	☞ 1-4 运行模式	—

● 规格变更

内 容	参照的使用说明书	设定内容变更追加的项目名
轻故障时 LED 动作灯 FAIL 变更为低速闪烁	☞ 5-1 运行显示	LED 名称 =FAIL
变更收信监视功能的参数地址（H）、地址（L）的上位通信地址	☞ 第 12 章 通讯数据一览	功能 / 收信监视
对应内部接点输入功能的 [9 : AI 组指定] 对应的变更（NX-D15）	☞ 6-2 使用内部接点输入（数字输入）	动作种类
输入分配功能的 [AI 分配] 对应的变更（NX-D15）	☞ 7-19 输入分配功能	AI 分配
发生重故障及 AL88（底板 EEPROM 异常）时机器运行模式变更为 IDLE 模式	☞ 16-1 规格 ■各种条件下 的通讯动作	—
机器预热中编程器通讯以外的通讯无应答的变更	☞ 16-1 规格 ■各种条件下 的通讯动作	—
热电阻的 A、B 线短路或 A、C 线短路时的 PV 值为下标（－ 10%FS 或 0%FS 处发生 PV 下限异常）或上标（110%FS 处发生 PV 上限异常）变更为只有下标（－ 10%FS 或 0%FS 处发生 PV 下限异常）	☞ 16-1 规格 ■PV 输入异常时动作	—
收信监视与送信超时发生后不锁定	☞ 7-17 收信监视和通讯超时	—

■ ROM版本2.01[1_0_1]（对应开始时间：2010年11月）

● 规格变更

内 容	参照的使用说明书	设定内容变更追加的项目名
启动时的模块间数据传送功能送信开始等待时间5秒(固定)，变更为电源投入时启动延时后➡上位通讯收信开始等待时间后	☞ 7-13 电源投入时启动延时	—

■ ROM版本2.02[1_0_2]（对应开始时间：2011年4月）

● 规格变更

内 容	参照的使用说明书	设定内容变更追加的项目名
开方运算时当输入100%以上的場合，开方运算也执行	☞ 4-3 量程相关的设定 ■ 设定开方运算	—
IDLE中不执行PID的初始化(ROM版本2.01[1_0_1]之前执行PID的初始化)	☞ 7-13 电源投入时启动延时	—

■ ROM 版本 3.00[1_0_3]（对应开始时间：2011 年 12 月）

● 追加的功能

内 容	参照的使用说明书	设定内容变更追加的项目名
追加了 NX-D35（扫描周期 100ms、精度 ±0.1%FS）的型号	—	—
追加位置比例控制功能（NX-D35）	☞ 4-8 设定位置比例输出	追加了左边章节中记载的所有设定项目
追加固定值输出功能（NX-D25、NX-D35）	☞ 7-24 固定值输出	追加了左边章节中记载的所有设定项目
追加内部串级控制功能（NX-D25、NX-D35）	☞ 7-22 内部串级控制功能	追加了左边章节中记载的所有设定项目
追加 CT 通常电流测量周期的功能	☞ 6-7 CT（电流互感器）输入■ 通常电流测量周期	—
对应加热冷却动作的 4 回路	☞ 5-12 加热冷却控制 ☞ 4-1 回路构成的设定 ☞ 4-7 设定输出（连续输出・时间比例输出）	回路 3、4 的冷却侧的比例带、冷却侧的积分时间、冷却侧的微分时间 回路种类 输出种类
追加 IDLE 时 / 管理模块通讯异常时的输出功能	☞ 7-23 IDLE 时 / 管理模块通讯异常时动作	追加了所有设定项目
追加热电阻输入的齐纳安全栅调整	☞ 7-25 齐纳安全栅调整和接线电阻的补偿	追加了所有设定项目
事件的动作种类中追加 MFB 开度 % 上下限（仅 NX-D35 具有的功能）、通道间偏差（PV- 标准）	☞ 6-1 使用事件	动作种类
追加回路构成的种类	☞ 4-1 回路构成的设定	回路种类
追加 CPL/TCP	☞ 第 10 章 CPL/TCP 通讯功能	—
追加报警种类（AL21、AL22、AL23、AL24、AL34、AL38、AL53、AL54、AL55）	☞ 第 14 章 故障时的对应	—
地址和标准数值（标准数值 2288 ～ 2291、地址 18928 ～ 18931）追加了 PID 的 MV1 ～ 4	☞ 附 -2 标准数值编号、 ☞ 12-14 通讯地址	—

● 规格变更

内 容	参照的使用说明书	设定内容变更追加的项目名
变更用户定义数值的设定范围		用户定义数值 1 ～ 16

■ ROM 版本 3.01[1_0_3]（对应开始时间：2012 年 6 月）

● 追加的功能

内 容	参照的使用说明书	设定内容变更追加的项目名
NX-D35 追加了绝缘模拟输出的型号	☞ 1-2 型号构成 ☞ 3-5 端子部接线图	—

附 - 6 词汇 • 用语及略语的说明

本说明书的本文、表、图中使用了略语。主要的略语如下。

AT	：Auto Tuning（自整定）。自动调整PID的最佳参数。
DI	：数字输入
DO	：数字输出（继电器、电压脉冲的控制输出、事件输出）
OL	：Output Low（低输出）。设定输出下限、输出的最小限度的值。
OH	：Output High（高输出）。设定输出上限、输出的最大限度的值。
PID	：P（Proportioning）。比例动作 I（Integral）。积分动作或复位动作 D（Derivative）。微分动作或比率动作
PV	：Process Variable（过程值）。热电偶、热电阻、线性输入等的测量值。
SP	：Set Point（设定点）设定值。例如控制温度等时的设定点。
LSP	：Local Set Point(本地设定点)，存储在调节器中的设定值。
RSP	：Remote Set Point(远程设定点)，根据来自外部的模拟信号给予的设定值。
MV	：Manipulated Variable(操作变量)操作量，是执行控制的仪表的输出，表示PID的运算结果。
设置	：是指参照含有控制动作等动作条件的装置的使用方法进行的设定。
回差	：是指事件动作的动作间隙，事件从OFF变为ON的动作值与从ON变为OFF的动作值之差。 本文图中用"←HYS→"表示。
EV	：Event(事件)，EV表示事件功能的设定值。事件功能是根据控制状态输出ON/OFF 信号的功能。如EV1、EV2所示，在EV的后面附加数字，表示事件功能，数字对应的是事件编号。
ch	：Channel（通道）。ch表示通道数（例：4ch）或通道编号（例：ch2）。
U	：Unit的略语，是设定的最小单位。设定值的小数点以下位数位0时，1U=1；为1时，1U=0.1；为2时，1U=0.01；为3时，1U=0.001；为4时，1U=0.0001。
加热冷却输出	：1台调节器内，控制加热输出与冷却输出相互关联的输出。
AUTO	：把PID的运算结果作为操作量的自动运行状态。
MANUAL	：把操作者的手动操作所设定的值作为操作量的手动运行状态。
READY	：控制运算处于停止的待机状态。
RUN	：执行控制运算的状态。

改订履历

印刷年月	资料编号	种　类	改订页	改定内容
11-04	CP-SP-1308C	初　版		
12-04		第 2 版		相当于日文第8版
14-02		第 3 版		相当于日文第11版

产品订购注意事项

感谢您平素对本公司产品的惠爱。
参考综合产品目录订购本公司产品（系统机器、现场仪表、控制阀、控制设备）时，当报价表、合同、产品目录、规格书、使用说明书等没有提及特别说明事项时，本公司将依照如下内容处理。请务必在确认以下内容后进行订货。

1．保修期与保修范围
1.1 保修期
公司产品的保修期为购买后或者产品交付到指定地点后 1 年的期限。
但是，有偿修理产品的保修期为交付到指定地点后 3 个月的期限（保修期内，保修对象是有偿修理的部分，没有修理的其他部分不作为保修对象。）
1.2 保修范围
在上述保修期内因本公司的责任引起所购产品故障的情况下，由本公司负责免费对故障产品进行维修或更换，客户可以在购买处进行更换或要求修理。
但故障是由以下原因引起时，则不属于保修对象范围。
1. 由于客户处理或使用不当造成的故障。（不遵守产品目录、规格书、使用说明书等中记载的使用条件、环境、注意事项等）
2. 非本公司产品原因造成的故障。
3. 非本公司或本公司委托人员进行的改装或修理造成的故障。
4. 因在本产品使用目的以外使用而造成的故障。
5. 限于产品交付当时的科学水平无法预测的故障。
6. 由于天灾、灾害、第三方的行为等造成的不属于本公司责任范围的故障。

另外，此处提及的保修仅指对本公司产品本身的保修，对于由本公司产品的故障而引发的损害，恕本公司不承担任何赔偿责任。

2．适用性确认
于本公司产品是否适用于客户的设备 • 装置，请客户按照注意以下几点自己予以确认其适用性。
1. 客户的设备 • 装置的适用限制、规格和法规。
2. 本资料中记载的应用实例仅作参考之用，请确认了设备 • 装置的功能和安全性后再进行使用。
3. 本公司产品的可靠性、安全性是否适用于客户的设备 • 装置要求的可靠性和安全性。
本公司致力于提高产品的质量与可靠性，但无法避免零部件 • 设备通常会按一定概率发生的故障。
为了避免因本公司产品的原因造成客户的设备 • 装置发生人身事故、火灾事故，使客户蒙受重大损失等，请对设备 • 装置实施误操作防止设计 (※1)、失效安全设计 (※2)、火势蔓延防止设计等的安全设计，进行符合这些可靠性和安全性的可行性研究。并且、能适用于故障避免 (※3)、容错功能 (※4) 等所要求的可靠性。

※1. 误操作防止 (Fool Proof) 设计 : 人即便误操作也能保证安全的设计
※2. 失效安全 (Fail Safe) 设计 : 机械即便故障也能保证安全的设计
※3. 故障避免 (Fault Avoidance) : 使用高靠性的部件使得机械本身不发生故障的制作
※4. 容错功能 (Fault Tolerance) : 利用冗余技术

3．于用途的注意事项、限制条件
除了部分适合产品 (原子能用限位开关) 外，请勿在原子能管理区域 (射线管理区域) 使用本产品。
请勿在医疗设备上使用。
由于是工业用产品。一般用户不要进行直接安装 • 施工 • 使用等。但部分产品可与面向一般用户的产品组装使用。有这样要求的场合、请首先与本公司销售人员联系。
另外，将本产品用于以下场合时，请事先与本公司销售员商谈，确认产品目录、规格书、使用说明书等技术资料中写明的详细规格和使用上的注意事项。
请客户自己负责对其设备 • 装置进行误操作防止设计、失效安全设计、火势蔓延防止设计、故障避免、容错功能和其他保护 • 安全回路的设计及设置，以确保本公司产品万一出现故障或不适用现象时的可靠性和安全性。
1. 在产品目录、规格书、使用说明书等技术资料中没有记载的条件、环境下使用时。
2. 特定用途上的使用。
■ 原子能 • 射线相关设备
【在原子能管理区域外使用时】【原子能用限位开关使用时】
■ 宇宙设备 / 海底设备
■ 运输设备
【铁路 • 航空 • 船舶 • 车辆设备等】
■ 防灾 • 防犯设备
■ 燃烧设备
■ 电热设备
■ 娱乐设备
■ 与收费直接有关的设备 / 用途
3. 电力、煤气、自来水等的供给系统、大规模通讯系统、交通 • 航空管制系统等对可靠性有很高要求的设备
4. 受政府部门或各行业限制的设备
5. 危及人身财产的设备 • 装置
6. 其他类似上述 1 ～ 5 项的要求高度可靠性、安全性的设备 • 装置

4．长期使用的注意事项
如果长期使用本公司产品，使用了电子元件的产品和开关可能会由于绝缘不良和接触电阻增大而发热等，从而会出现发烟、起火、漏电等产品自身安全上的问题。
如果规格书和使用说明书中没有特别注明，虽然视客户的设备 • 装置的使用条件和使用环境而定 , 但请勿使用 10 年以上。

5．推荐的更换周期
本公司产品中使用的继电器和开关等机构部件因开闭次数，有一定的磨耗寿命。同时，电解电容等电子元件会因使用环境和使用条件，经长年使用而老化。
本公司产品在使用时，受到规格书和使用说明书上记载的继电器等的开闭规定次数、客户的设备 • 装置的设计安全、

系数的设定、使用条件・使用环境的影响，但如果规格书或使用说明书上没有特别注明，请在 5 ～ 10 年中更换产品。
另一方面，系统机器、现场仪表 (压力计、流量计、液面计、调节阀等) 也会随零部件的老化而使用寿命有限。
对于长年使用后会老化 , 使用寿命有限的零部件，本公司设定了推荐的更换周期。请根据此推荐周期进行零部件的更换。

6．其他注意事项
在使用本公司产品时，为了确保其质量、可靠性、安全性，请在充分理解了本公司各产品目录、规格书、使用说明书等技术资料中规定的规格 (条件・环境等)、注意事项、危险・警告・注意的记载内容的基础上，予以严格遵守。

7．规格的变更
本资料中记载内容由于产品改良或其他各种原因，可能会不预先通告就进行变更，敬请谅解。
您需要进行产品洽询或确认规格时，请与本公司的分公司、分店及营业所或附近的销售店联系。

8．产品、零部件的供应停止
本公司可能在没有预告的情况下中止产品的生产，敬请谅解。
对于可以修理的产品，制造中止后，原则上 5 年内提供维修服务。但是，因修理零部件库存已用完等原因，恕不予以修理。系统机器、现场仪表的更换零部件如果出现同样的情况也将不予以修理。

9．服务范围
本公司的产品价格不包含技术人员的派遣费等服务费用，以下情况将另行收费。
1. 安装、调整、指导及会同试运行。
2. 维护检查、调整及修理。
3. 技术指导及技术培训。
4. 按客户指定条件进行的产品特别试验或特别检查。
在原子能管理区域 (射线管理区域) 以及被炸放射能与原子能管理区域的水准相当的场所，恕不提供上述服务。