

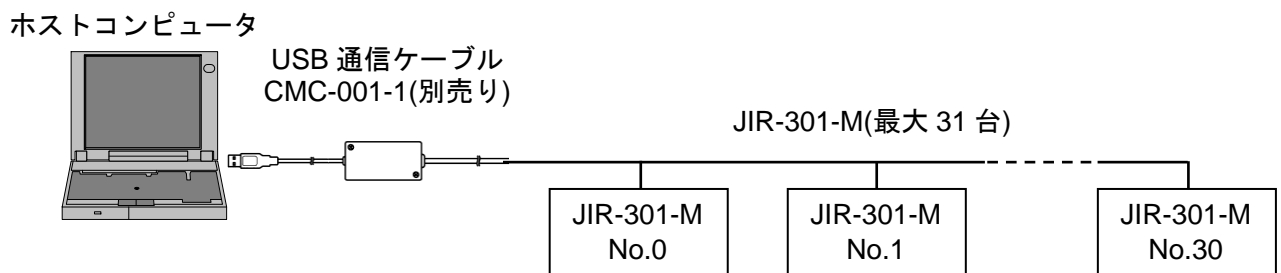
この通信取扱説明書(以下、本書)は、JIR-301-M(以下、本器)の通信機能について説明したものです。誤った取扱いなどによる事故防止の為に、本書は最終的に本器をお使いになる方のお手もとに、確実に届けられるようお取り計らいください。

### 警告

配線等の作業を行う時は、本器への供給電源を切った状態で行ってください。  
電源を入れた状態で作業を行うと、感電のため人命や重大な傷害にかかわる事故の起こる可能性があります。

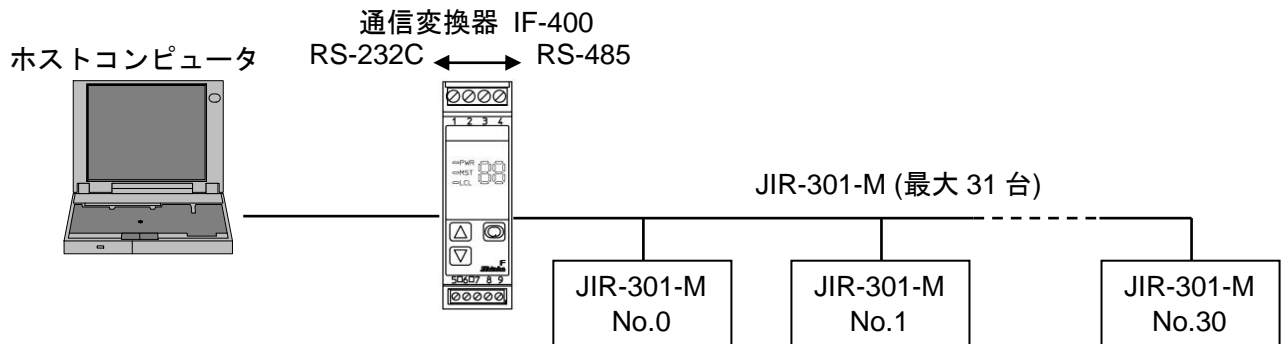
## 1. システム構成

### 1.1 USB 通信ケーブル CMC-001-1(別売り)を使用した場合のシステム構成例



(図 1.1-1)

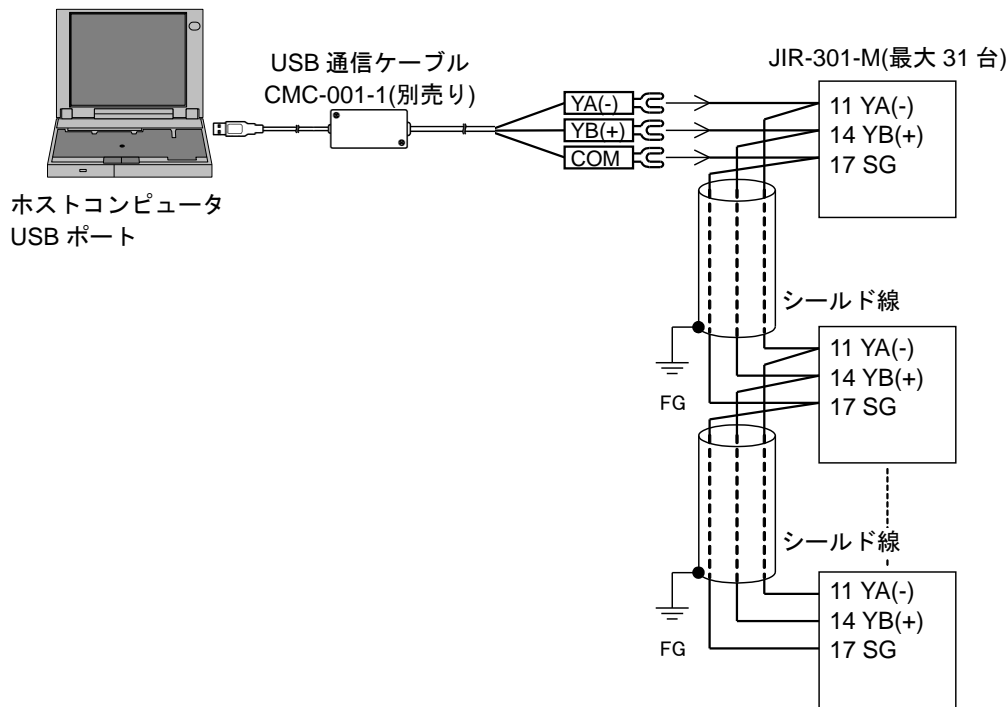
### 1.2 通信変換器 IF-400(別売り)を使用した場合のシステム構成例



(図1.2-1)

## 2. 配線

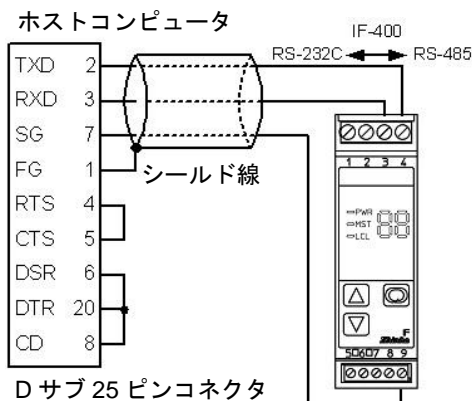
### 2.1 USB 通信ケーブル CMC-001-1(別売り)を使用した場合の配線例



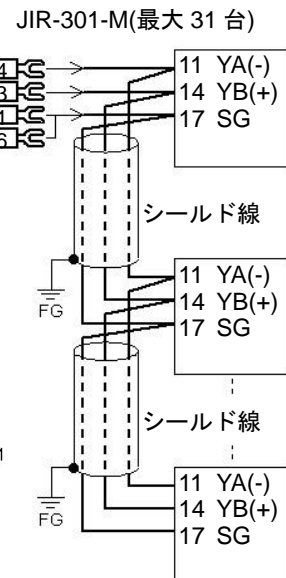
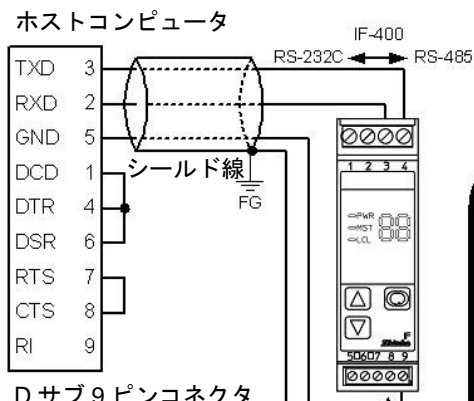
(図 2.1-1)

### 2.2 通信変換器 IF-400(別売り)を使用した場合の配線例

#### ・Dサブ25ピンコネクタの場合



#### ・Dサブ9ピンコネクタの場合



CDM を介して  
JIR-301-M へ

(図 2.2-1)

#### シールド線について

シールド部に電流が流れないように、シールド線の片側のみFGに接続してください。

シールド部の両側をFGに接続すると、シールド線と大地の間で閉回路ができ、シールド線に電流が流れて、ノイズの影響を受けやすくなります。

FGは、必ず接地処理を行ってください。

推奨ケーブル: オーナンバ株式会社 OTSC-VB 2PX0.5SQ または同等品 (ツイストペアシールド線をご使用ください)。

### 終端抵抗(ターミネータ)について

通信変換器 IF-400 (別売り)は、終端抵抗を内蔵しています。

終端抵抗とは、ターミネータともいい、パソコンに周辺機器を数珠繋ぎにした時、配線の終端に取り付ける抵抗のことで、終端での信号の反射を防ぎ、信号の乱れを防ぎます。

本器は、プルアップ抵抗およびプルダウン抵抗を内蔵していますので、通信ライン上に終端抵抗は必要ありません。

## 3. 通信パラメータ設定

PV/SV 表示モードでダウンキーとモードキーを同時に約 3 秒間押し続けると、補助機能設定モード 1 に移行します。

モードキーを 3 回押してください。

通信プロトコル選択項目に移行します。

各設定(選択)項目の設定(選択)は、アップキーまたはダウンキーで行い、設定(選択)値の登録はモードキーで行います。

キャラクタ 工場出荷初期値	名称, 機能説明, 設定範囲
cñ4L noñL	<b>通信プロトコル選択</b> ・通信プロトコルを選択してください。 ・noñL : 神港標準 ñodR : MODBUS ASCII モード ñodr : MODBUS RTU モード bnoñL : 神港標準(ブロックリード/ライト対応) bñodR : MODBUS ASCII モード(ブロックリード/ライト対応) bñodr : MODBUS RTU モード(ブロックリード/ライト対応)
cñno □□□0	<b>機器番号設定</b> ・シリアル通信において、本器を複数台接続して通信を行う場合、各計器に個別の機器番号を設定してください。 ・0~95
cñ4P □□96	<b>通信速度選択</b> ・ホストコンピュータ側の通信速度に合わせて、通信速度を選択してください。 ・□□24 : 2400 bps □□48 : 4800 bps □□96 : 9600 bps □□192 : 19200 bps □□384 : 38400 bps
cñPr EñEn	<b>パリティ選択</b> ・パリティを選択してください。 通信プロトコル選択で MODBUS ASCII モードもしくは MODBUS RTU モードを選択した場合、表示します。 ・nonE : 無し EñEn : 偶数 odds : 奇数
cñ4r □□□1	<b>ストップビット選択</b> ・ストップビットを選択してください。 通信プロトコル選択で MODBUS ASCII モードもしくは MODBUS RTU モードを選択した場合、表示します。 ・□□□1 : 1ビット □□□2 : 2ビット

モードキーを押してください。

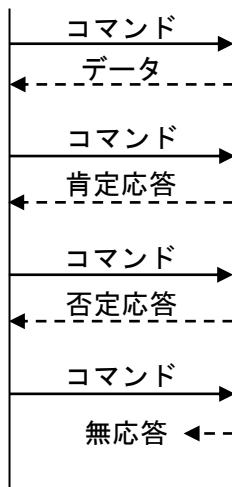
PV/SV表示モードに戻ります。

以上で設定終了です。

## 4. 通信手順

ホストコンピュータ (マスター)のコマンド送出で始まり、本器 (スレーブ)からの応答で終わります。

マスター          スレーブ



(図 4-1)

### ・データを伴う応答

読み取りコマンドでは、そのコマンドに対応する設定値または動作状態などのデータを応答として返します。

### ・肯定応答

設定コマンドでは、その処理終了後、応答として肯定応答を返します。

### ・否定応答

存在しないコマンドまたは設定範囲を超える値などの時は、応答として否定応答を返します。

### ・無応答

以下の場合、応答を返しません。

- ・グローバルアドレス (神港標準)設定時
- ・ブロードキャストアドレス (MODBUS)設定時
- ・通信エラー (フレーミングエラー, パリティエラー)
- ・チェックサムエラー (神港標準), LRC の不一致 (MODBUS ASCII), CRC-16 の不一致 (MODBUS RTU)

## RS-485 (オプション: C5)の通信タイミング

### マスター側について (プログラム作成上の注意)

マスターは、RS-485規格の通信回線に送信する際、受信側の同期を確実にするため、コマンドの送出前に1キャラクタ伝送時間以上のアイドル状態(マーク状態)を設けてください。

コマンド送出後、スレーブからの応答の受信に備えて1キャラクタ伝送時間以内にトランスミッタを通信ラインから切り離してください。

マスターからの送信とスレーブからの送信が衝突するのを避けるため、マスターが確実に応答を受信したことを確認し、次のコマンドを送信してください。

通信エラーにより、コマンドに対する応答を得られない場合、コマンドを送り直すリトライ処理を組み込んでください。(2回以上のリトライを推奨)

### スレーブ側について

スレーブは、RS-485規格の通信回線に送信する際、受信側の同期を確実にするため、応答データの送出前に1キャラクタ伝送時間以上のアイドル状態 (マーク状態)を設けています。

応答データ送出後、1キャラクタ伝送時間以内にトランスミッタを通信ラインから切り離します。

## 5. 神港標準プロトコル

### 5.1 伝送モード

神港標準プロトコルはASCIIコードを使用します。

コマンド中の8ビットバイナリデータを上位下位4ビットに分けた16進数 (0~9, A~F)をそれぞれASCII文字として送信します。

データ構成 スタートビット: 1ビット  
 データビット: 7ビット  
 パリティビット: 偶数  
 ストップビット: 1ビット  
 エラー検出: チェックサム方式

### 5.2 コマンドの構成

コマンドは、すべて ASCII コードで構成します。

コマンド下の数字は、キャラクタ数を表しています。

データ(設定値)は、10進数を16進数に変換します。負の数は、2の補数で表します。

#### (1) 書き込みコマンド

- ・単一データ書き込み

ヘッダ (02H)	機器番号	サブアド レス(20H)	コマンド 種別(50H)	データ 項目	データ	チェック サム	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	4	2	1

- ・複数データ書き込み

ヘッダ (02H)	機器番号	サブアド レス(20H)	コマンド 種別(54H)	データ 項目
1	1	1	1	4

データ	チェック サム	デリミタ (03H)
4×n	2	1

n: データ数

#### (2) 読み出しコマンド

- ・単一データ読み出し

ヘッダ (02H)	機器番号	サブアド レス(20H)	コマンド 種別(20H)	データ 項目	チェック サム	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	2	1

- ・複数データ読み出し

ヘッダ (02H)	機器番号	サブアド レス(20H)	コマンド 種別(24H)	データ 項目	読み出し データ数 n	チェック サム	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	4	2	1

#### (3) データを伴う応答

- ・単一データ読み出しの応答

ヘッダ (06H)	機器番号	サブアド レス(20H)	コマンド 種別(20H)	データ 項目	データ	チェック サム	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	4	2	1

・複数データ読み出しの応答

ヘッダ (06H)	機器番号	サブアド レス(20H)	コマンド 種別(24H)	データ 項目
1	1	1	1	4

データ	チェック サム	デリミタ (03H)
4×n	2	1

n: データ数

(4) 肯定応答

ヘッダ (06H)	機器番号	チェック サム	デリミタ (03H)
1	1	2	1

(5) 否定応答

ヘッダ (15H)	機器番号	エラー コード	チェック サム	デリミタ (03H)
1	1	1	2	1

**ヘッダ:** コマンド、応答の始めを表す制御コードで、ASCIIコードを使用します。  
書き込みコマンド、読み出しコマンドの場合、STX (02H)固定です。  
データを伴う応答、肯定応答の場合、ACK (06H)固定です。  
否定応答の場合、NAK (15H)固定です。

**機器番号:** マスターが各々のスレーブを識別する為の番号です。  
機器番号0~94とグローバルアドレス95で、機器番号0~95 (00H~5FH)に20Hを加算したASCIIコード (20H~7FH)を使用します。  
95 (7FH)をグローバルアドレスといい、接続されている全てのスレーブに同じコマンドを送りたい時に使います。ただし、応答は返しません。

**サブアドレス:** 20H固定です。

**コマンド種別:** 書き込み、読み出しを識別するためのコードです。

コマンド種別	内容	補足
20H	単一データ読み出し	単一データの読み出しを行います。
24H	複数データ読み出し	連続する複数のデータに対して読み出しを行います。(データ数 最大100点)
50H	単一データ書き込み	単一データの書き込みを行います。
54H	複数データ書き込み	連続する複数のデータに対して書き込みを行います。(データ数 最大100点)

**複数データ読み出し、複数データ書き込みの注意点**

複数データ読み出し、複数データ書き込みを行う場合、スレーブが応答データの送出までに時間が掛かるため、マスターはコマンド送出後、下記のタイムアウト時間を目安に無応答の判定を行ってください。

タイムアウト時間の計算方法

$$6 \text{ ms} \times \text{データ数}$$

**データ項目:** コマンドの対象となるデータ分類です。  
4桁の16進数をASCIIコードで表します。

**データ:** 書き込みコマンドにより、データ (設定値)の内容が異なります。  
4桁の16進数をASCIIコードで表します。  
7. 通信コマンド一覧(P.24~31)を参照してください。

**チェックサム:** 通信誤り検出の為の、2文字のデータです。  
5.3 チェックサムの計算方法(P.7)を参照してください。

デリミタ: コマンドの終わりを表す制御コードで、ASCIIコードETX(03H)固定です。  
 エラーコード: エラーの種類を表し、以下の数値をASCIIコードで表します。

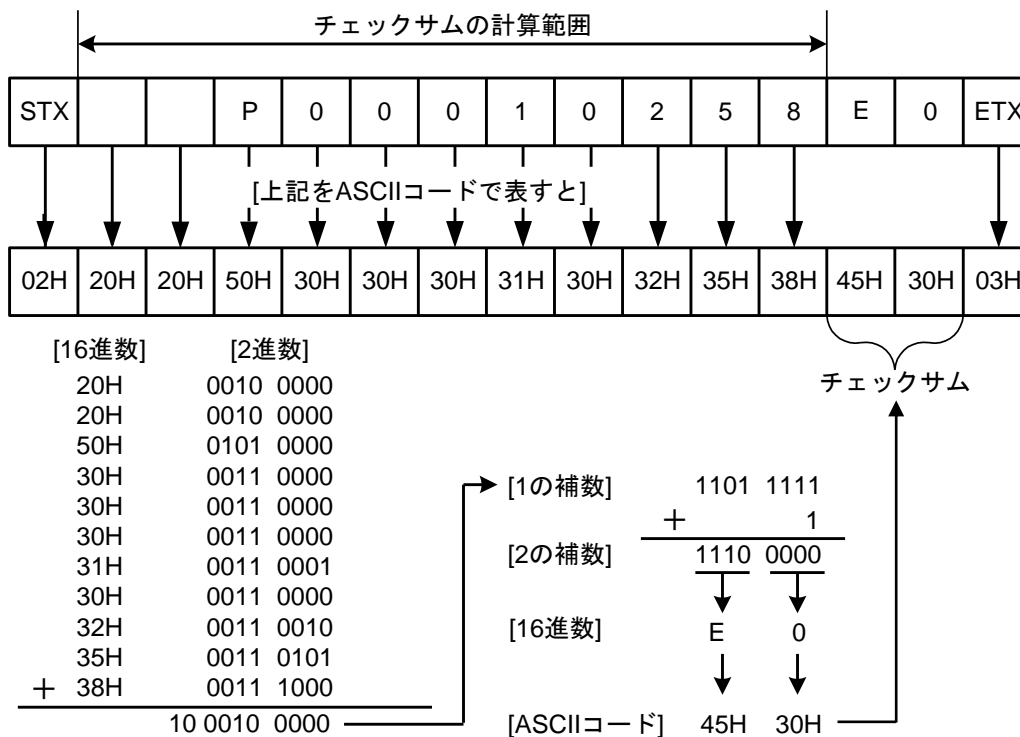
エラーコード	内容
1 (31H)	存在しないコマンドの場合
2 (32H)	未使用
3 (33H)	設定値の範囲を超えた場合
4 (34H)	設定できない状態の場合
5 (35H)	キー操作による設定モード中の場合

### 5.3 チェックサムの計算方法

チェックサムは、コマンドまたはデータの受信誤りを検出するために用います。マスター側にも、スレーブからの応答データのチェックサムを計算するプログラムを作成して、通信誤りがないことを確認するようにしてください。  
 チェックサムは、機器番号からチェックサムの前の文字までのASCIIコードを加算し、その合計値の2の補数を16進数で表現した下位2桁をASCIIコード化したものです。  
 ・1の補数は、2進数の"0"と"1"を反転させた数です。  
 ・2の補数は、1の補数に"1"を加えた数です。

#### [チェックサムの計算例]

A1動作点設定(0001H)に600°C (0258H)を書き込む場合の計算例を示します。  
 機器番号を0 (20H)とします。



### 5.3 コマンド例

コマンド下の数字は、キャラクタ数を表しています。

#### (1) 機器番号 1 の PV(0080H)読み出し

- ・マスター側からの読み出しコマンド

ヘッダ (02H)	機器番号 (21H)	サブ アドレス (20H)	コマンド 種別 (20H)	データ項目 [0080H] (30H 30H 38H 30H)	チェック サム (44H 37H)	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	2	1

- ・正常時のスレーブ側の応答 [PV が 25 °C(0019H)の場合]

ヘッダ (06H)	機器番号 (21H)	サブ アドレス (20H)	コマンド 種別 (20H)	データ項目 [0080H] (30H 30H 38H 30H)	データ [0019H] (30H 30H 31H 39H)	チェック サム (30H 44H)	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	4	2	1

#### (2) 機器番号 1, A1 動作点設定(0001H)の読み出し

- ・マスター側からの読み出しコマンド

ヘッダ (02H)	機器番号 (21H)	サブ アドレス (20H)	コマンド 種別 (20H)	データ項目 [0001H] (30H 30H 30H 31H)	チェック サム (44H 45H)	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	2	1

- ・正常時のスレーブ側の応答 [A1 動作点設定が 600 °C(0258H)の場合]

ヘッダ (06H)	機器番号 (21H)	サブ アドレス (20H)	コマンド 種別 (20H)	データ項目 [0001H] (30H 30H 30H 31H)	データ [0258H] (30H 32H 35H 38H)	チェック サム (30H 46H)	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	4	2	1

#### (3) 機器番号 1, A1 動作点設定(0001H)の書き込み

- ・マスター側からの書き込みコマンド [A1 動作点設定に 600 °C(0258H)を書き込む場合]

ヘッダ (02H)	機器番号 (21H)	サブ アドレス (20H)	コマンド 種別 (50H)	データ項目 [0001H] (30H 30H 30H 31H)	データ [0258H] (30H 32H 35H 38H)	チェック サム (44H 46H)	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	4	2	1

- ・正常時のスレーブ側の応答

ヘッダ (06H)	機器番号 (21H)	チェック サム (44H 46H)	デリミタ (03H)
1	1	2	1



(4) 機器番号 1, 入力種類選択から 25 コマンドの読み出し

・マスター側からの読み出しコマンド

ヘッダ (02H)	機器番号 (21H)	サブ アドレス (20H)	コマンド 種別 (24H)	データ項目 [0001H] (30H 30H 30H 31H)	読み出しデータ数 25[0019H] (30H 30H 31H 39H)	チェック サム (31H 30H)	デリミタ (03H)
1	1	1	1	4	4	2	1

・正常時のスレーブ側の応答

ヘッダ (06H)	機器番号 (21H)	サブ アドレス (20H)	コマンド 種別 (24H)	データ項目 [0001H] (30H 30H 30H 31H)
1	1	1	1	4

データ [00000000055A・・・0000] (30H 30H 30H 30H 30H 30H 30H 30H 30H 30H 35H 35H 41H・・・30H 30H 30H 30H)	チェック サム (41H 38H)	デリミタ (03H)
100(4×25)	2	1

応答のデータ部は、以下のようになります。

	データ項目	データ	データ(16進数に変換した値)
0001H	入力種類選択	K [-200~1370 °C]	0000H
0002H	スケーリング上限設定	1370 °C	055AH
0003H	スケーリング下限設定	-200 °C	FF38H
0004H	小数点位置選択	小数点無し	0000H
0005H	A1 動作選択	警報動作無し	0000H
0006H	A2 動作選択	警報動作無し	0000H
0007H	A3 動作選択	警報動作無し	0000H
0008H	A4 動作選択	警報動作無し	0000H
0009H	A1 動作点設定	0 °C	0000H
000AH	A2 動作点設定	0 °C	0000H
000BH	A3 動作点設定	0 °C	0000H
000CH	A4 動作点設定	0 °C	0000H
000DH	A4 上限動作点設定	0 °C	0000H
000EH	A1 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
000FH	A2 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0010H	A3 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0011H	A4 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0012H	A1 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0013H	A2 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0014H	A3 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0015H	A4 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0016H	A1 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0017H	A2 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0018H	A3 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0019H	A4 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H

(5) 機器番号 1, 入力種類選択から 25 コマンドの書き込み

入力種類選択から 25 コマンドのデータ例を以下に示します。

	データ項目	データ	データ(16 進数に変換した値)
0001H	入力種類選択	K [-200.0~400.0 °C]	0001H
0002H	スケーリング上限設定	400.0 °C	0FA0H
0003H	スケーリング下限設定	0.0 °C	0000H
0004H	小数点位置選択	xxx.x(小数点以下 1 桁)	0001H
0005H	A1 動作選択	上限警報	0001H
0006H	A2 動作選択	上限警報	0001H
0007H	A3 動作選択	下限警報	0002H
0008H	A4 動作選択	上下限範囲警報	0005H
0009H	A1 動作点設定	250.0 °C	09C4H
000AH	A2 動作点設定	300.0 °C	0BB8H
000BH	A3 動作点設定	150.0 °C	05DCH
000CH	A4 動作点設定	180.0 °C	0708H
000DH	A4 上限動作点設定	220.0 °C	0898H
000EH	A1 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
000FH	A2 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0010H	A3 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0011H	A4 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0012H	A1 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0013H	A2 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0014H	A3 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0015H	A4 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0016H	A1 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0017H	A2 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0018H	A3 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0019H	A4 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H

・マスター側からの書き込みコマンド(上記データを書き込む場合)

ヘッダ	機器番号	サブ アドレス	コマンド 種別	データ項目 [0001H]
(02H)	(21H)	(20H)	(54H)	(30H 30H 30H 31H)
1	1	1	1	4

データ	チェック サム	デリミタ
[00010FA00000・・・0000] (30H 30H 30H 31H 30H 46H 41H 30H 30H 30H 30H 30H・・・30H 30H 30H 30H)	(44H 34H)	(03H)
100(4×25)	2	1

・正常時のスレーブ側の応答

ヘッダ	機器番号	チェック サム	デリミタ
(06H)	(21H)	(44H 46H)	(03H)
1	1	2	1

# 6. MODBUS プロトコル

## 6.1 伝送モード

MODBUS プロトコルには2つの伝送モード(ASCII モードと RTU モード)があり,以下の構造からなります。

### 6.1.1 ASCII モード

コマンド中の 8 ビットバイナリデータを上位下位 4 ビットに分けた 16 進数(0~9, A~F)をそれぞれ ASCII 文字として送信します。

データ構成    スタートビット:    1 ビット  
                  データビット:        7 ビット  
                  パリティビット:    偶数(無し, 奇数) 選択可能  
                  ストップビット:    1 ビット(2 ビット) 選択可能  
エラー検出:    LRC(水平冗長検査)方式

### 6.1.2 RTU モード

コマンド中の 8 ビットバイナリデータをそのまま送信します。

データ構成    スタートビット:    1 ビット  
                  データビット:        8 ビット  
                  パリティビット:    無し(偶数, 奇数) 選択可能  
                  ストップビット:    1 ビット(2 ビット) 選択可能  
エラー検出:    CRC-16(周期冗長検査)方式

## 6.2 データの通信間隔

### 6.2.1 ASCII モード

文字間の通信間隔は制限無し。

### 6.2.2 RTU モード

1.5 文字伝送時間以下(通信速度が, 2400 bps, 4800 bps, 9600 bps, 19200 bps の場合 1.5 文字伝送時間, 38400 bps の場合 750  $\mu$ s)

1つのメッセージを構成するデータの通信間隔は, 最大 1.5 文字伝送時間以上長くないよう連続して送信するようにしてください。

上記時間より長い場合, マスター側からの送信が終了したものと判断し, 通信エラーとなり応答を返しません。

## 6.3 メッセージの構成

### 6.3.1 ASCII モード

ASCII モードのメッセージは, ヘッダ[:(コロン)(3AH)]で始まり, デリミタ[CR(キャリッジリターン)(0DH)+LF(ラインフィード)(0AH)]で終わるように構成されています。

データ部は, 最大 2×252 文字。

ヘッダ (:)	スレーブ アドレス	機能コード	データ	エラーチェック LRC	デリミタ (CR)	デリミタ (LF)
------------	--------------	-------	-----	----------------	--------------	--------------

### 6.3.2 RTU モード

RTU モードのメッセージは, 3.5 文字伝送時間以上のアイドル後に始まり, 3.5 文字伝送時間以上のアイドル経過で終わるように構成されています。(通信速度が, 2400 bps, 4800 bps, 9600 bps, 19200 bps の場合 3.5 文字伝送時間, 38400 bps の場合 1.75 ms)

データ部は, 最大 252 バイト。

アイドル 3.5 文字	スレーブ アドレス	機能コード	データ	エラーチェック CRC-16	アイドル 3.5 文字
----------------	--------------	-------	-----	-------------------	----------------

### (1) スレーブアドレス

スレーブアドレスは、スレーブ側個別の機器番号で **0~95(00H~5FH)** の範囲で設定します。

マスター側は、要求メッセージのスレーブアドレスによってスレーブ側を指定します。

スレーブ側は、応答メッセージに自身のスレーブアドレスをセットして、マスター側にどのスレーブが応答しているかを知らせます。

スレーブアドレス **00H** は、ブロードキャストアドレスといい、接続されている全てのスレーブを指定できます。ただし、スレーブ側は応答を返しません。

### (2) 機能コード

機能コードは、スレーブ側に対する動作の種類を指示するコードです。(表 6.3-1)

(表 6.3-1)

種類	機能コード	内容
データ アクセス	03(03H)	スレーブからの単一データまたは複数データ読み出し (1 コマンドで 100 データまで可能)
	04(04H)	スレーブからの状態読み出し (1 コマンドで 100 データまで可能)
	06(06H)	スレーブへの単一データ書き込み
	16(10H)	スレーブへの複数データ書き込み (1 コマンドで 100 データまで可能)

機能コードは、スレーブ側がマスター側に応答メッセージを返す時、正常な応答(肯定応答)または何らかのエラー(否定応答)を示すのに用いられます。

肯定応答では、元の機能コードをセットして返します。

否定応答では、元の機能コードの最上位ビットに **1** をセットして返します。

例えば、機能コードを誤って **10H** をセットしてスレーブ側へ要求メッセージを送信した場合、存在しない機能コードなので最上位ビットに **1** をセットし、**90H** として返します。

また、否定応答では、マスター側にどの種のエラーが発生したかを知らせるため、応答メッセージのデータに(表 6.3-2)のような異常コードをセットして返します。

(表 6.3-2)

異常コード	内容
1(01H)	Illegal Function(存在しない機能)
2(02H)	Illegal data address(存在しないデータアドレス)
3(03H)	Illegal data value(設定範囲外の値)
17(11H)	神港標準プロトコルのエラーコード 4 と同じです。(設定できない状態)
18(12H)	神港標準プロトコルのエラーコード 5 と同じです。(キー操作による設定モード中)

### (3) データ

データは、機能コードにより構成が異なります。

マスター側からの要求メッセージは、データ項目やデータ数、設定データで構成します。

スレーブ側からの応答メッセージは、要求に対するバイト数やデータ、否定応答時は異常コード等で構成します。データの有効範囲は**-32768~32767(8000H~7FFFH)**です。

7. 通信コマンド一覧(P.24~31)を参照してください。

#### (4) エラーチェック

##### ASCII モード

ASCII モードのエラーチェックは、スレーブアドレスからデータの最後まで LRC(水平冗長検査)を計算し、算出した 8 ビットデータを ASCII 文字 2 文字に変換してデータの後にセットします。

##### [LRC の計算方法]

- ① RTU モードでメッセージを作成します。
- ② スレーブアドレスからデータの最後までを加算し、X に代入します。
- ③ X の補数(ビット反転)をとり、X に代入します。
- ④ X に 1 を足し、X に代入します。
- ⑤ X を LRC として、データの後にセットします。
- ⑥ メッセージを ASCII 文字に変換します。

##### RTU モード

RTU モードのエラーチェックは、スレーブアドレスからデータの最後まで CRC-16(周期冗長検査)を計算し、算出した 16 ビットデータを下位上位の順にデータの後にセットします。

##### [CRC-16 の計算方法]

CRC-16 方式は送るべき情報を生成多項式で割り、その余りを情報の後ろに付加して送信します。(生成多項式:  $X^{16}+X^{15}+X^2+1$ )

- ① CRC-16 のデータ(X とする)を初期化します。(FFFFH)
- ② 1 つ目のデータと X の排他的論理和(XOR)を取り、X に代入します。
- ③ X を右に 1 ビットシフトし、X に代入します。
- ④ シフト結果でキャリーが出れば、③の結果 X と固定値(A001H)で XOR を取り、X に代入します。キャリーが出なければ⑤へ。
- ⑤ 8 回シフトするまで③と④を繰り返します。
- ⑥ 次のデータと X の XOR を取り、X に代入します。
- ⑦ ③～⑤を繰り返します。
- ⑧ 最後のデータまで③～⑤を繰り返します。
- ⑨ X を CRC-16 としてメッセージに下位上位の順でデータの後にセットします。

## 6.4 メッセージ例

### 6.4.1 ASCII モード

メッセージ下の数字は、キャラクタ数を表しています。

#### (1) スレーブアドレス 1, PV(0080H)の読み出し

- ・マスター側からの要求メッセージ

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ数	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(30H 33H)	[0080H] (30H 30H 38H 30H)	[0001H] (30H 30H 30H 31H)	LRC (37H 42H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	4	4	2	2

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ[PV が 600 °C(0258H)の場合]

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	応答バイト数	データ	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(30H 33H)	[02H] (30H 32H)	[0258H] (30H 32H 35H 38H)	LRC (41H 30H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	2	4	2	2

#### (2) スレーブアドレス 1, A1 動作点設定(0001H)の書き込み

- ・マスター側からの要求メッセージ[A1 動作点設定に 600 °C(0258H)を書き込む場合]

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(30H 36H)	[0001H] (30H 30H 30H 31H)	[0258H] (30H 32H 35H 38H)	LRC (39H 45H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	4	4	2	2

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(30H 36H)	[0001H] (30H 30H 30H 31H)	[0258H] (30H 32H 35H 38H)	LRC (39H 45H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	4	4	2	2

- ・異常時のスレーブ側の応答メッセージ(設定範囲外の値を書き込んだ場合)

異常時の応答メッセージは、機能コードの最上位ビットに 1 をセットし、86H(38H 36H)を返します。  
エラーの内容として、異常コード 03H(30H 33H 設定範囲外の値)を返します。

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	異常コード	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(38H 36H)	[03H] (30H 33H)	LRC (37H 36H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	2	2	2

#### (3) スレーブアドレス 1, A1 動作点設定(0001H)の読み出し

- ・マスター側からの要求メッセージ

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ数	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(30H 33H)	[0001H] (30H 30H 30H 31H)	[0001H] (30H 30H 30H 31H)	LRC (46H 41H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	4	4	2	2

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ[A1 動作点設定が 600 °C(0258H)の場合]

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	応答バイト数	データ	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(30H 33H)	[02H] (30H 32H)	[0258H] (30H 32H 35H 38H)	LRC (41H 30H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	2	4	2	2

- ・異常時のスレーブ側の応答メッセージ(データ項目を間違えた場合)

異常時の応答メッセージは、機能コードの最上位ビットに 1 をセットし、83H(38H 33H)を返します。  
エラーの内容として、異常コード 02H(30H 32H 存在しないデータアドレス)を返します。

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	異常コード	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(38H 33H)	[02H] (30H 32H)	LRC (37H 41H)	CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	2	2	2

(4) スレーブアドレス 1, 入力種類選択から 25 コマンドの読み出し

・マスター側からの要求メッセージ

ヘッダ (3AH)	スレーブ アドレス (30H 31H)	機能コード (30H 33H)	データ項目 [0001H] (30H 30H 30H 31H)	データ数 [0019H] (30H 30H 31H 39H)	エラーチェック LRC (45H 32H)	デリミタ CR+LF (0DH 0AH)
1	2	2	4	4	2	2

・正常時のスレーブ側の応答メッセージ

ヘッダ (3AH)	スレーブ アドレス (30H 31H)	機能コード (30H 33H)	応答バイト数 [32H] (33H 32H)
1	2	2	2

データ [0000055AFF38・・・0000] (30H 30H 30H 30H 30H 35H 35H 41H 46H 46H 33H 38H・・・30H 30H 30H 30H)	エラーチェック LRC (32H 32H)	デリミタ CR+LF (0DH 0AH)
100(4×25)	2	2

応答のデータ部は、以下のようになります。

	データ項目	データ	データ(16進数に変換した値)
0001H	入力種類選択	K [-200~1370 °C]	0000H
0002H	スケーリング上限設定	1370 °C	055AH
0003H	スケーリング下限設定	-200 °C	FF38H
0004H	小数点位置選択	小数点無し	0000H
0005H	A1 動作選択	警報動作無し	0000H
0006H	A2 動作選択	警報動作無し	0000H
0007H	A3 動作選択	警報動作無し	0000H
0008H	A4 動作選択	警報動作無し	0000H
0009H	A1 動作点設定	0 °C	0000H
000AH	A2 動作点設定	0 °C	0000H
000BH	A3 動作点設定	0 °C	0000H
000CH	A4 動作点設定	0 °C	0000H
000DH	A4 上限動作点設定	0 °C	0000H
000EH	A1 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
000FH	A2 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0010H	A3 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0011H	A4 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0012H	A1 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0013H	A2 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0014H	A3 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0015H	A4 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0016H	A1 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0017H	A2 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0018H	A3 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0019H	A4 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H

(5) スレーブアドレス 1, 入力種類選択から 25 コマンドの書き込み

入力種類選択から 25 コマンドのデータ例を以下に示します。

	データ項目	データ	データ(16進数に変換した値)
0001H	入力種類選択	K [-200.0~400.0 °C]	0001H
0002H	スケーリング上限設定	400.0 °C	0FA0H
0003H	スケーリング下限設定	0.0 °C	0000H
0004H	小数点位置選択	xxx.x(小数点以下 1 桁)	0001H
0005H	A1 動作選択	上限警報	0001H
0006H	A2 動作選択	上限警報	0001H
0007H	A3 動作選択	下限警報	0002H
0008H	A4 動作選択	上下限範囲警報	0005H
0009H	A1 動作点設定	250.0 °C	09C4H
000AH	A2 動作点設定	300.0 °C	0BB8H
000BH	A3 動作点設定	150.0 °C	05DCH
000CH	A4 動作点設定	180.0 °C	0708H
000DH	A4 上限動作点設定	220.0 °C	0898H
000EH	A1 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
000FH	A2 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0010H	A3 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0011H	A4 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0012H	A1 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0013H	A2 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0014H	A3 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0015H	A4 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0016H	A1 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0017H	A2 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0018H	A3 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0019H	A4 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H

・ マスター側からの要求メッセージ(上記データを書き込む場合)

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目 [0001H]	データ数 [0019H]	バイト数 [32H]
(3AH)	(30H 31H)	(31H 30H)	(30H 30H 30H 31H)	(30H 30H 31H 39H)	(33H 32H)
1	2	2	4	4	2

データ	エラーチェック	デリミタ
[00010FA0・・・0000]	LRC	CR+LF
(30H 30H 30H 31H 30H 46H 41H 30H・・・30H 30H 30H 30H)	(41H 31H)	(0DH 0AH)
100(4×25)	2	2

・ 正常時のスレーブ側の応答メッセージ

ヘッダ	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目 [0001H]	データ数 [0019H]	エラーチェック	デリミタ
(3AH)	(30H 31H)	(31H 30H)	(30H 30H 30H 31H)	(30H 30H 31H 39H)	LRC	CR+LF
(3AH)	(30H 31H)	(31H 30H)	(30H 30H 30H 31H)	(30H 30H 31H 39H)	(44H 35H)	(0DH 0AH)
1	2	2	4	4	2	2



## 6.4.2 RTU モード

メッセージ下の数字は、キャラクタ数を表しています。

### (1) スレーブアドレス 1, PV(0080H)の読み出し

- ・マスター側からの要求メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ数	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(03H)	(0080H)	(0001H)	(85E2H)	3.5 文字
	1	1	2	2	2	

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ[PV が 600 °C(0258H)の場合]

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	応答バイト数	データ	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(03H)	(02H)	(0258H)	(B8DEH)	3.5 文字
	1	1	1	2	2	

### (2) スレーブアドレス 1, A1 動作点設定(0001H)の書き込み

- ・マスター側からの要求メッセージ[A1 動作点設定に 600 °C(0258H)を書き込む場合]

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(06H)	(0001H)	(0258H)	(D890H)	3.5 文字
	1	1	2	2	2	

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(06H)	(0001H)	(0258H)	(D890H)	3.5 文字
	1	1	2	2	2	

- ・異常時のスレーブ側の応答メッセージ(設定範囲外の値を書き込んだ場合)

異常時の応答メッセージは、機能コードの最上位ビットに 1 をセットし、86H を返します。  
エラーの内容として、異常コード 03H(設定範囲外の値)を返します。

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	異常コード	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(86H)	(03H)	(0261H)	3.5 文字
	1	1	1	2	

### (3) スレーブアドレス 1, A1 動作点設定(0001H)の読み出し

- ・マスター側からの要求メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ数	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(03H)	(0001H)	(0001H)	(D5CAH)	3.5 文字
	1	1	2	2	2	

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ[A1 動作点設定が 600 °C(0258H)の場合]

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	応答バイト数	データ	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(03H)	(02H)	(0258H)	(B8DEH)	3.5 文字
	1	1	1	2	2	

- ・異常時のスレーブ側の応答メッセージ(データ項目を間違えた場合)

異常時の応答メッセージは、機能コードの最上位ビットに 1 をセットし、83H を返します。  
エラーの内容として、異常コード 02H(存在しないデータアドレス)を返します。

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	異常コード	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(83H)	(02H)	(C0F1H)	3.5 文字
	1	1	1	2	

(4) スレーブアドレス 1, 入力種類選択から 25 コマンドの読み出し

- ・マスター側からの要求メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ数	エラーチェック	アイドル
3.5 文字	(01H)	(03H)	(0001H)	(0019H)	CRC-16 (D5C0H)	3.5 文字
	1	1	2	2	2	

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	応答バイト数	データ	エラーチェック	アイドル
3.5 文字	(01H)	(03H)	(32H)	(0000055AFF38・・・0000H)	CRC-16 (15CDH)	3.5 文字
	1	1	1	50(2×25)	2	

応答のデータ部は、以下のようになります。

	データ項目	データ	データ(16 進数に変換した値)
0001H	入力種類選択	K [-200~1370 °C]	0000H
0002H	スケーリング上限設定	1370 °C	055AH
0003H	スケーリング下限設定	-200 °C	FF38H
0004H	小数点位置選択	小数点無し	0000H
0005H	A1 動作選択	警報動作無し	0000H
0006H	A2 動作選択	警報動作無し	0000H
0007H	A3 動作選択	警報動作無し	0000H
0008H	A4 動作選択	警報動作無し	0000H
0009H	A1 動作点設定	0 °C	0000H
000AH	A2 動作点設定	0 °C	0000H
000BH	A3 動作点設定	0 °C	0000H
000CH	A4 動作点設定	0 °C	0000H
000DH	A4 上限動作点設定	0 °C	0000H
000EH	A1 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
000FH	A2 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0010H	A3 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0011H	A4 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0012H	A1 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0013H	A2 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0014H	A3 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0015H	A4 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0016H	A1 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0017H	A2 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0018H	A3 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H
0019H	A4 動作遅延タイマ設定	0 秒	0000H

(5) スレーブアドレス 1, 入力種類選択から 25 コマンドの書き込み

入力種類選択から 25 コマンドのデータ例を以下に示します。

	データ項目	データ	データ(16進数に変換した値)
0001H	入力種類選択	K [-200.0~400.0 °C]	0001H
0002H	スケーリング上限設定	400.0 °C	0FA0H
0003H	スケーリング下限設定	0.0 °C	0000H
0004H	小数点位置選択	xxx.x(小数点以下1桁)	0001H
0005H	A1 動作選択	上限警報	0001H
0006H	A2 動作選択	上限警報	0001H
0007H	A3 動作選択	下限警報	0002H
0008H	A4 動作選択	上下限範囲警報	0005H
0009H	A1 動作点設定	250.0 °C	09C4H
000AH	A2 動作点設定	300.0 °C	0BB8H
000BH	A3 動作点設定	150.0 °C	05DCH
000CH	A4 動作点設定	180.0 °C	0708H
000DH	A4 上限動作点設定	220.0 °C	0898H
000EH	A1 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
000FH	A2 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0010H	A3 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0011H	A4 動作すきま設定	1.0 °C	000AH
0012H	A1 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0013H	A2 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0014H	A3 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0015H	A4 動作励磁/非励磁選択	励磁	0000H
0016H	A1 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0017H	A2 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0018H	A3 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H
0019H	A4 動作遅延タイム設定	0 秒	0000H

・ マスター側からの要求メッセージ(上記データを書き込む場合)

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ数	バイト数
3.5 文字	(01H)	(10H)	(0001H)	(0019H)	(32H)
	1	1	2	2	1

データ	エラーチェック CRC-16	アイドル
(00010FA00000・・・0000H)	(0412H)	3.5 文字
50(2×25)	2	

・ 正常時のスレーブ側の応答メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	データ項目	データ数	エラーチェック CRC-16	アイドル
3.5 文字	(01H)	(10H)	(0001H)	(0019H)	(5003H)	3.5 文字
	1	1	2	2	2	

## 6.5 診断機能

MODBUSプロトコルには、以下の診断機能があります。

- ・要求メッセージの読み返し
- ・機器識別情報の読み出し

### 6.5.1 メッセージの構成

#### ASCIIモード

ヘッダ (:)	スレーブ アドレス	機能 コード	データ	エラーチェック LRC	デリミタ (CR)	デリミタ (LF)
------------	--------------	-----------	-----	----------------	--------------	--------------

#### RTUモード

アイドル 3.5 文字	スレーブ アドレス	機能 コード	データ	エラーチェック CRC-16	アイドル 3.5 文字
----------------	--------------	-----------	-----	-------------------	----------------

#### (1) スレーブアドレス

スレーブアドレスは、スレーブ側個々の機器番号で1~95(01H~5FH)の範囲で設定します。マスター側は、要求メッセージのスレーブアドレスによってスレーブ側を指定します。スレーブ側は、応答メッセージに自身のスレーブアドレスをセットして、マスター側にどのスレーブが応答しているかを知らせます。ブロードキャストアドレス[0(00H)]の場合、診断機能は働きません。

#### (2) 機能コード

機能コードは、スレーブ側に対する動作の種類を指示するコードです。

種類	機能コード	サブ機能コード	内容
診 断	08(08H)	00(0000H)	要求メッセージの読み返し (1コマンドで100データまで可能)
	43(2BH)	14(0EH)	機器識別情報の読み出し

機能コードは、スレーブ側がマスター側に応答メッセージを返す時、正常な応答(肯定応答)または何らかのエラー(否定応答)を示すのに用いられます。

肯定応答では、元の機能コードをセットして返します。

否定応答では、元の機能コードの最上位ビットに1をセットして返します。

例えば、機能コード43(2BH) 機器識別情報の読み出しにおいて、サブ機能コードを誤って0FHをセットしてスレーブ側へ要求メッセージを送信した場合、存在しないサブ機能コードなので最上位ビットに1をセットし、ABHとして返します。

否定応答では、マスター側にどの種のエラーが発生したかを知らせるため、応答メッセージのデータに下記のような異常コードをセットして返します。

異常コード	内容
1(01H)	Illegal function(存在しない機能) サブ機能コードが間違っている。
2(02H)	Illegal data address(存在しないデータアドレス) 機能コード43(2BH)の場合、Object IDが00, 01, 02以外。
3(03H)	Illegal data value(設定範囲外の値) 機能コード08(08H)の場合、データが1未満または100を超えた。 機能コード43(2BH)の場合、Read Device ID codeが01, 04以外。

#### (3) データ

機能コードにより構成が異なります。

機能コード08(08H)の場合、マスター側からの要求メッセージは、サブ機能コード2バイト(0000H)およびデータn×2バイトで構成します[n: データ数(最大100)]。

スレーブ側からの応答メッセージは、正常な場合、要求メッセージと同じです。

機能コード	1バイト	08H
サブ機能コード	1バイト	0000H固定
データ	n×2バイト	任意値(最大100)

機能コード43(2BH)の場合、マスター側からの要求メッセージは、サブ機能コード14(0EH)、Read Device ID codeおよびObject IDで構成します。

機能コード	1バイト	2BH
サブ機能コード(MEIタイプ)	1バイト	0EH
Read Device ID code (Basicカテゴリに対応)	1バイト	01/04H
Object ID	1バイト	00 ベンダーネーム SHINKO TECHNOS CO., LTD.
		01 プロダクトコード(形名) (例) JIR-301-M
		02 バージョン(D番号, T番号, MP番号) (例) Dxx-xxx-xx, MPxxxx-xx

スレーブ側からの応答メッセージは、要求に対するサブ機能コード14(0EH)、Read Device ID codeおよびObject IDなどで構成します。

機能コード	1バイト	2BH	
サブ機能コード(MEIタイプ)	1バイト	0EH	
データ	Read Device ID code	1バイト	01/04H
	Conformity level	1バイト	01/81H
	More Follows	1バイト	00/FFH
	Next Object ID	1バイト	Object ID number
	Number of Objects	1バイト	
	List of Object ID	1バイト	
	List of Object length	1バイト	
	List of Object value	Object length	

否定応答の応答メッセージは、異常コードをセットして返します。

機能コード	1バイト	ABH
異常コード	1バイト	01/02/03H

#### (4) エラーチェック

通信誤り検出のための、16ビットデータです。

6.3 メッセージの構成の(4) エラーチェック(P.13)を参照してください。

#### 6.5.2 メッセージ例

RTUモードでのメッセージ例を、以下に示します。

コマンド下の数字は、キャラクタ数を表しています。

##### (1) スレーブアドレス 1, 要求メッセージの読み返し

- ・マスター側からの要求メッセージ[テストデータ 200(00C8H), 60(003CH), 10(000AH)の場合]

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	サブ機能コード	データ	エラーチェック	アイドル
3.5文字	(01H)	(08H)	(0000H)	(00C8003C000AH)	CRC-16 (E7D9H)	3.5文字
	1	1	2	n×2	2	

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ(同じメッセージを返します)

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	サブ機能コード	データ	エラーチェック	アイドル
3.5文字	(01H)	(08H)	(0000H)	(00C8003C000AH)	CRC-16 (E7D9H)	3.5文字
	1	1	2	n×2	2	

(2) スレーブアドレス 1, 機器識別情報(ベンダーネーム)の読み出し

- ・マスター側からの要求メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	サブ機能コード	データ	エラーチェック	アイドル
3.5 文字	(01H)	(2BH)	(0EH)	(0400H)	CRC-16 (7327H)	3.5 文字
	1	1	1	2	2	

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ(SHINKO TECHNOS CO., LTD.)

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	サブ機能コード
3.5 文字	(01H)	(2BH)	(0EH)
	1	1	1

データ
(048100000100185348494E4B4F20544543484E4F5320434F2E2C204C54442EH)

31

エラーチェック	アイドル
CRC-16 (1C54H)	3.5 文字

2

応答メッセージのデータ部は、以下のようになります。

データ	Read Device ID code	1バイト	04H
	Conformity level	1バイト	81H
	More Follows	1バイト	00H
	Next Object ID	1バイト	00H
	Number of Objects	1バイト	01H
	List of Object ID	1バイト	00H
	List of Object length	1バイト	24(18H)
	List of Object value	Object length	S(53H)
			H(48H)
			I(49H)
			N(4EH)
			K(4BH)
			O(4FH)
			(20H)
			T(54H)
			E(45H)
			C(43H)
			H(48H)
			N(4EH)
			O(4FH)
			S(53H)
			(20H)
			C(43H)
			O(4FH)
			.(2EH)
			,(2CH)
			(20H)
			L(4CH)
			T(54H)
			D(44H)
			.(2EH)

(3) スレーブアドレス 1, 機器識別情報(プロダクトコード)の読み出し

- ・マスター側からの要求メッセージ

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	サブ機能コード	データ	エラーチェック	アイドル
3.5 文字	(01H)	(2BH)	(0EH)	(0401H)	CRC-16 (B2E7H)	3.5 文字
	1	1	1	2	2	

- ・正常時のスレーブ側の応答メッセージ(JIR-301-M の場合)

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	サブ機能コード
3.5 文字	(01H)	(2BH)	(0EH)
	1	1	1

	データ	エラーチェック	アイドル
	(048100000101094A49522D3330312D4DH)	CRC-16 (17CBH)	3.5 文字
	18	2	

応答メッセージのデータ部は、以下のようになります。

データ	Read Device ID code	1バイト	04H
	Conformity level	1バイト	81H
	More Follows	1バイト	00H
	Next Object ID	1バイト	00H
	Number of Objects	1バイト	01H
	List of Object ID	1バイト	01H
	List of Object length	1バイト	9(09H)
	List of Object value	Object length	J(4AH)
			I(49H)
			R(52H)
			-(2DH)
			3(33H)
			0(30H)
			1(31H)
		-(2DH)	
		M(4DH)	

- ・異常時のスレーブ側の応答メッセージ[サブ機能コード(MEI タイプ)を間違えた場合]

異常時の応答メッセージは、機能コードの最上位ビットに 1 をセットし、ABH を返します。エラーの内容として、異常コード 01H(存在しない機能)を返します。

アイドル	スレーブ アドレス	機能コード	異常コード	エラーチェック	アイドル
3.5 文字	(01H)	(ABH)	(01H)	CRC-16 (9EF0H)	3.5 文字
	1	1	1	2	

## 7. 通信コマンド一覧

### 7.1 神港標準, MODBUS ASCII モード, MODBUS RTU モードのコマンド

#### 7.1.1 単一データ読み出し/書き込みコマンド

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
20H/50H	03H/06H	0001H	A1動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	0002H	A2動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	0003H	A3動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	0004H	設定値ロック選択	0000H: ロック解除 0001H: ロック1 0002H: ロック2 0003H: ロック3
20H/50H	03H/06H	0005H	センサ補正設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	0006H	スケーリング上限設定	設定値
20H/50H	03H/06H	0007H	スケーリング下限設定	設定値
20H/50H	03H/06H	0008H	小数点位置選択	0000H: XXXX (小数点無し) 0001H: XXX.X(小数点以下1桁) 0002H: XX.XX(小数点以下2桁) 0003H: X.XXX(小数点以下3桁)
20H/50H	03H/06H	0009H	PVフィルタ時定数設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	000AH	A1動作すきま設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	000BH	A2動作すきま設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	000CH	A3動作すきま設定	設定値, 小数点は省略
20H/50H	03H/06H	000DH	A1動作選択	0000H: 動作無し 0001H: 上限警報 0002H: 下限警報 0003H: 待機付上限警報 0004H: 待機付下限警報
20H/50H	03H/06H	000EH	A2動作選択	0000H: 動作無し 0001H: 上限警報 0002H: 下限警報 0003H: 待機付上限警報 0004H: 待機付下限警報
20H/50H	03H/06H	000FH	A3動作選択	0000H: 動作無し 0001H: 上限警報 0002H: 下限警報 0003H: 待機付上限警報 0004H: 待機付下限警報 0005H: 上下限範囲警報
20H/50H	03H/06H	0010H	伝送出力1上限設定	設定値
20H/50H	03H/06H	0011H	伝送出力1下限設定	設定値
20H/50H	03H/06H	0012H	A1動作励磁/非励磁選択	0000H: 励磁 0001H: 非励磁
20H/50H	03H/06H	0013H	A2動作励磁/非励磁選択	0000H: 励磁 0001H: 非励磁
20H/50H	03H/06H	0014H	A3動作励磁/非励磁選択	0000H: 励磁 0001H: 非励磁
20H/50H	03H/06H	0015H	A1動作遅延タイマ設定	設定値
20H/50H	03H/06H	0016H	A2動作遅延タイマ設定	設定値
20H/50H	03H/06H	0017H	A3動作遅延タイマ設定	設定値



神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
20H/50H	03H/06H	0019H	入力種類選択	0000H: K(-200~1370 ℃) 0001H: K(-200.0~400.0 ℃) 0002H: J(-200~1000 ℃) 0003H: R(0~1760 ℃) 0004H: S(0~1760 ℃) 0005H: B(0~1820 ℃) 0006H: E(-200~800 ℃) 0007H: T(-200.0~400.0 ℃) 0008H: N(-200~1300 ℃) 0009H: PL-Ⅱ(0~1390 ℃) 000AH: C(W/Re5-26)(0~2315 ℃) 000BH: Pt100(-200.0~850.0 ℃) 000CH: JPt100(-200.0~500.0 ℃) 000DH: Pt100(-200~850 ℃) 000EH: JPt100(-200~500 ℃) 000FH: K(-320~2500 ℉) 0010H: K(-200.0~750.0 ℉) 0011H: J(-320~1800 ℉) 0012H: R(0~3200 ℉) 0013H: S(0~3200 ℉) 0014H: B(0~3300 ℉) 0015H: E(-320~1500 ℉) 0016H: T(-200.0~750.0 ℉) 0017H: N(-320~2300 ℉) 0018H: PL-Ⅱ(0~2500 ℉) 0019H: C(W/Re5-26)(0~4200 ℉) 001AH: Pt100(-200.0~1000.0 ℉) 001BH: JPt100(-200.0~900.0 ℉) 001CH: Pt100(-300~1500 ℉) 001DH: JPt100(-300~900 ℉) 001EH: 4~20 mA DC(-2000~10000) (受信抵抗器外付け) 001FH: 0~20 mA DC(-2000~10000) (受信抵抗器外付け) 0020H: 0~ 1 V DC(-2000~10000) 0021H: 0~ 5 V DC(-2000~10000) 0022H: 1~ 5 V DC(-2000~10000) 0023H: 0~10 V DC(-2000~10000) 0024H: 4~20 mA DC(-2000~10000) (受信抵抗器内蔵) 0025H: 0~20 mA DC(-2000~10000) (受信抵抗器内蔵)

#### 7.1.2 単一データ書き込みコマンド

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
50H	06H	0070H	キー操作変更フラグの クリア	0000H: 動作無し 0001H: キー操作変更フラグクリア

### 7.1.3 単一データ読み出しコマンド

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
20H	03H	0080H	PV	PV, 小数点は省略
20H	03H	0081H	状態フラグ	0000 0000 0000 0000 $2^{15}$ ~ $2^0$ $2^0$ 桁: A1出力 0: OFF 1: ON $2^1$ 桁: A2出力 0: OFF 1: ON $2^2$ 桁: A3出力 0: OFF 1: ON $2^3$ 桁: オーバスケール 0: OFF 1: ON $2^4$ 桁: アンダスケール 0: OFF 1: ON $2^5 \sim 2^{14}$ 桁: 未使用 (常に0) $2^{15}$ 桁: キー操作変更の有無 0: 無し 1: 有り
20H	03H	00A1H	計器仕様フラグ	0000 0000 0000 0000 $2^{15}$ ~ $2^0$ $2^0$ 桁: A1機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^1$ 桁: A2機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^2$ 桁: A3機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^3$ 桁: 通信機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^4$ 桁: 伝送出力1の有無 0: 無し 1: 有り $2^5 \sim 2^{15}$ 桁: 未使用 (常に0)

7.2 神港標準(ブロックリード/ライト対応), MODBUS ASCII モード(ブロックリード/ライト対応),  
MODBUS RTU モード(ブロックリード/ライト対応)のコマンド

7.2.1 単一/複数データ読み出し/書き込みコマンド

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0001H	入力種類選択	0000H: K [-200~1370 °C] 0001H: K [-200.0~400.0 °C] 0002H: J [-200~1000 °C] 0003H: R [0~1760 °C] 0004H: S [0~1760 °C] 0005H: B [0~1820 °C] 0006H: E [-200~800 °C] 0007H: T [-200.0~400.0 °C] 0008H: N [-200~1300 °C] 0009H: PL-II [0~1390 °C] 000AH: C (W/Re5-26) [0~2315 °C] 000BH: Pt100 [-200.0~850.0 °C] 000CH: JPt100 [-200.0~500.0 °C] 000DH: Pt100 [-200~850 °C] 000EH: JPt100 [-200~500 °C] 000FH: K [-320~2500 °F] 0010H: K [-200.0~750.0 °F] 0011H: J [-320~1800 °F] 0012H: R [0~3200 °F] 0013H: S [0~3200 °F] 0014H: B [0~3300 °F] 0015H: E [-320~1500 °F] 0016H: T [-200.0~750.0 °F] 0017H: N [-320~2300 °F] 0018H: PL-II [0~2500 °F] 0019H: C (W/Re5-26) [0~4200 °F] 001AH: Pt100 [-200.0~1000.0 °F] 001BH: JPt100 [-200.0~900.0 °F] 001CH: Pt100 [-300~1500 °F] 001DH: JPt100 [-300~900 °F] 001EH: 4~20mA DC [-2000~10000] (受信抵抗器外付け) 001FH: 0~20mA DC [-2000~10000] (受信抵抗器外付け) 0020H: 0~ 1V DC [-2000~10000] 0021H: 0~ 5V DC [-2000~10000] 0022H: 1~ 5V DC [-2000~10000] 0023H: 0~10V DC [-2000~10000] 0024H: 4~20mA DC [-2000~10000] (受信抵抗器内蔵) 0025H: 0~20mA DC [-2000~10000] (受信抵抗器内蔵)
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0002H	スケーリング上限 設定	設定値
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0003H	スケーリング下限 設定	設定値

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0004H	小数点位置選択	0000H: XXXX(小数点無し) 0001H: XXX.X(小数点以下1桁) 0002H: XX.XX(小数点以下2桁) 0003H: X.XXX(小数点以下3桁)
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0005H	A1動作選択	0000H: 動作無し 0001H: 上限警報 0002H: 下限警報 0003H: 待機付上限警報 0004H: 待機付下限警報
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0006H	A2動作選択	0000H: 動作無し 0001H: 上限警報 0002H: 下限警報 0003H: 待機付上限警報 0004H: 待機付下限警報
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0007H	A3動作選択	0000H: 動作無し 0001H: 上限警報 0002H: 下限警報 0003H: 待機付上限警報 0004H: 待機付下限警報 0005H: 上下限範囲警報
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0008H	A4動作選択	0000H: 動作無し 0001H: 上限警報 0002H: 下限警報 0003H: 待機付上限警報 0004H: 待機付下限警報 0005H: 上下限範囲警報
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0009H	A1動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	000AH	A2動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	000BH	A3動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	000CH	A4動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	000DH	A4上限動作点設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	000EH	A1動作すきま設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	000FH	A2動作すきま設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0010H	A3動作すきま設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0011H	A4動作すきま設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0012H	A1動作励磁/非励磁 選択	0000H: 励磁 0001H: 非励磁
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0013H	A2動作励磁/非励磁 選択	0000H: 励磁 0001H: 非励磁
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0014H	A3動作励磁/非励磁 選択	0000H: 励磁 0001H: 非励磁
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0015H	A4動作励磁/非励磁 選択	0000H: 励磁 0001H: 非励磁
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0016H	A1動作遅延タイム 設定	設定値
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0017H	A2動作遅延タイム 設定	設定値
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0018H	A3動作遅延タイム 設定	設定値
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0019H	A4動作遅延タイム 設定	設定値

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	001AH	A1保持機能選択	0000H: 機能無し 0001H: 機能有り
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	001BH	A2保持機能選択	0000H: 機能無し 0001H: 機能有り
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	001CH	A3保持機能選択	0000H: 機能無し 0001H: 機能有り
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	001DH	A4保持機能選択	0000H: 機能無し 0001H: 機能有り
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	001EH	設定値ロック選択	0000H: ロック解除 0001H: ロック1 0002H: ロック2 0003H: ロック3
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	001FH	センサ補正係数設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0020H	センサ補正設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0021H	PVフィルタ時定数 設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0022H	伝送出力1上限設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0023H	伝送出力1下限設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0024H	伝送出力2上限設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0025H	伝送出力2下限設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0026H	開平演算機能選択	0000H: 機能無し 0001H: 機能有り
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0027H	ローレベルカット オフ設定	設定値, 小数点は省略
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0028H	予約(*1)	
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	0029H	予約(*1)	
		:	:	
20H/24H/50H/54H	03H/06H/10H	00FEH	予約(*1)	

### 7.2.2 単一データ書き込みコマンド(\*2)

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
50H/54H	06H/10H	00FFH	キー操作変更フラグ クリア	0000H: 動作無し 0001H: キー操作変更フラグクリア

7.2.3 単一/複数データ読み出しコマンド(\*3)

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
20H/24H	03H/04H	0100H	PV	PV, 小数点は省略
20H/24H	03H/04H	0101H	伝送出力 1 出力量	伝送出力 1 出力量, 小数点は省略
20H/24H	03H/04H	0102H	伝送出力 2 出力量	伝送出力 2 出力量, 小数点は省略
20H/24H	03H/04H	0103H	予約(*1)	
		:	:	
20H/24H	03H/04H	010BH	予約(*1)	
20H/24H	03H/04H	010CH	キー操作変更項目	キー操作で変更したデータ項目
20H/24H	03H/04H	010DH	状態フラグ 1	0000 0000 0000 0000 $2^{15}$ ~ $2^0$ $2^0$ 桁: A1 出力 0: OFF 1: ON $2^1$ 桁: A2 出力 0: OFF 1: ON $2^2$ 桁: A3 出力 0: OFF 1: ON $2^3$ 桁: A4 出力 0: OFF 1: ON $2^4$ 桁: オーバスケール 0: OFF 1: ON $2^5$ 桁: アンダスケール 0: OFF 1: ON $2^6 \sim 2^{14}$ 桁: 未使用 常に 0 $2^{15}$ 桁: キー操作変更の有無 0: 無し 1: 有り
20H/24H	03H/04H	010EH	状態フラグ 2	0000 0000 0000 0000 $2^{15}$ ~ $2^0$ $2^0 \sim 2^5$ 桁: 未使用 常に 0 $2^6$ 桁: 運転状態 0: PV/SV 表示モード 1: 設定モード $2^7$ 桁: ウォームアップ 0: 終了 1: 実行中 $2^8 \sim 2^{15}$ 桁: 未使用 常に 0
20H/24H	03H/04H	010FH	予約(*1)	
20H/24H	03H/04H	0110H	予約(*1)	
20H/24H	03H/04H	0111H	ソフトバージョン	ソフトバージョン, 小数点は省略
20H/24H	03H/04H	0112H	計器の仕様フラグ	0000 0000 0000 0000 $2^{15}$ ~ $2^0$ $2^0$ 桁: A1 機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^1$ 桁: A2 機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^2$ 桁: A3 機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^3$ 桁: A4 機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^4$ 桁: 通信機能の有無 0: 無し 1: 有り $2^5$ 桁: 伝送出力 1 の有無 0: 無し 1: 有り

神港標準 コマンド種別	MODBUS 機能コード	データ項目		データ
				$2^6$ 桁: 伝送出力 2 の有無 0: 無し 1: 有り $2^7$ 桁: 絶縁電源出力(P24)の有無 0: 無し 1: 有り $2^8$ 桁: 絶縁電源出力(P5)の有無 0: 無し 1: 有り $2^9$ 桁: 2線式伝送器用電源の有無 0: 無し 1: 有り $2^{10} \sim 2^{15}$ 桁: 未使用 常に 0
20H/24H	03H/04H	0113H	予約(*1)	
		:	:	
20H/24H	03H/04H	01FFH	予約(*1)	
		0200H	未使用(*4)	
		:	:	
		FFFFH	未使用(*4)	

(\*1): 予約項目に単一/複数データ読み出しを行うと、肯定応答で0を返します。

単一/複数データ書き込みを行うと、肯定応答を返し、データを破棄します。

(\*2): 単一データ書き込みコマンドに読み出しを行うと、肯定応答で0を返します。

(\*3): 単一/複数データ読み出しコマンドに書き込みを行うと、肯定応答を返し、データを破棄します。

(\*4): 未使用項目に単一/複数データ読み出しまたは書き込みを行うと、神港標準プロトコルの場合はエラーコード1(31H)、MODBUSプロトコルの場合は異常コード2(02H)を返します。

## 7.3 データについて

### 7.3.1 書き込み、読み出しコマンドの注意事項

- データ(設定値)は、10進数を16進数に変換してください。負数は2の補数で表してください。
- 本器を複数台接続する場合、機器番号が重ならないようにしてください。
- 記述していないデータ項目を使用した場合、否定応答もしくは不定な値が書き込みまたは読み出され、誤動作の原因になりますので使用しないでください。
- MODBUSプロトコルは、保持レジスタ(Holding Register)アドレスを使用しています。保持レジスタ(Holding Register)アドレスは、神港標準コマンドのデータ項目を10進数に変換し、40001のオフセットを加えた値です。  
(例) データ項目0001H(A1動作点設定または入力種類選択)の場合、送信するメッセージ上のデータ項目は0001Hですが、MODBUSプロトコルの保持レジスタ(Holding Register)アドレスは40002(1+40001)になります。

### 7.3.2 書き込みコマンドについて

- 各設定項目の設定範囲は、キー操作による設定範囲と同じです。
- データ(設定値)が小数点付きの場合、小数点をはずした整数表記の16進数をデータとしてください。
- 設定値ロック状態でも、通信で書き込みできます。  
設定値ロック選択(0004Hまたは001EH)でロック3(0003H)を選択している場合、書き込んだデータはメモリ内に保存されません。  
この為、計器の電源をオフにすると、ロック3にする前の設定値に戻ります。
- 警報動作選択(000DH, 000EH, 000FHまたは0005H, 0006H, 0007H, 0008H)で警報動作を変更した場合、警報動作点設定値(0001H, 0002H, 0003Hまたは0009H, 000AH, 000BH, 000CH)は"0"に戻ります。  
また、警報出力状態も初期化します。
- 2線式伝送器用電源(オプション: DSB)を付加時、入力種類選択(0019Hまたは0001H)で入力種類を変更した場合、肯定応答を返し、設定データを破棄します。  
読み出しを行った場合、データは初期値(0024H)を返します。
- オプションが付加されていなくても、通信で書き込みできます。  
ただし、そのコマンドの内容は機能しません。
- 本器の機器番号、通信速度などの通信パラメータは、通信で書き込みできません。キー操作で設定してください。
- グローバルアドレス95(7FH)(神港標準プロトコル)またはブロードキャストアドレス(00H)(MODBUSプロトコル)で書き込みする場合、接続されている全てのスレーブに同じデータを送りますが、応答は返しません。
- 不揮発性 IC メモリの寿命は書き込み回数にして約 100 万回です。  
回数を超えると設定値の記憶保持時間が短くなる恐れがありますので、通信で設定値を頻繁に変更しないでください。(書き込んだ値が、書き込み前の値と同じ場合、不揮発性 IC メモリに書き込みません。)

### 7.3.3 読み出しコマンドについて

- データ(設定値)が小数点付きの場合、小数点をはずした整数表記の16進数で応答を返します。



## 7.4 否定応答について

下記の場合,エラーコード1(31H)(神港標準プロトコル)または異常コード2(02H)(MODBUSプロトコル)を返します。

- ・存在しないデータ項目の読み出しまたは書き込みを行った場合。

下記の場合,エラーコード3(33H)(神港標準プロトコル)または異常コード3(03H)(MODBUSプロトコル)を返します。

- ・設定範囲外の値の書き込みを行った場合。

下記の場合,エラーコード5(35H)(神港標準プロトコル)または異常コード18(12H)(MODBUSプロトコル)を返します。

- ・キー操作による設定モード中の場合。

## 7.5 モニタソフト作成のワンポイント

### 7.5.1 スキャンタイムを速くする方法

本器複数台をモニタする場合,通常はPV(0080Hまたは0100H),状態フラグ(0081H)または状態フラグ1(010DH)などの必要最小限のデータのみを読み出し,他のデータは設定値変更があった場合に読み出すようにしてください。

そうすることで,スキャンタイムを速くできます。

### 7.5.2 キー操作による設定値変更を読み出す方法

本器は,キー操作により設定値を変更すると,状態フラグ(0081H)または状態フラグ1(010DH)の2<sup>15</sup>:キー操作変更の有無に"有り(1)"をセットします。

キー操作による設定値変更を読み出す方法は,下記のように2通りあります。

#### (1) キー操作による設定値変更を読み出す方法 1

- ① モニタソフト側で状態フラグ(0081H)または状態フラグ1(010DH)の2<sup>15</sup>:キー操作変更の有無に"有り(1)"がセットされたのを見て,全設定値を読み出してください。
- ② キー操作変更フラグクリア(0070Hまたは00FFH)でキー操作変更フラグクリア(0001H)を書き込み,状態フラグ(0081H)または状態フラグ1(010DH)の2<sup>15</sup>:キー操作変更の有無をクリアしてください。

本器の設定モード中に,キー操作変更フラグクリア(0070Hまたは00FFH)でキー操作変更フラグクリア(0001H)を書き込みすると,否定応答としてエラーコード5(35H)(神港標準プロトコル)または異常コード18(12H)(MODBUSプロトコル)を返し,状態フラグ(0081H)または状態フラグ1(010DH)の2<sup>15</sup>:キー操作変更の有無をクリアできません。

否定応答が返ってきている間,全設定値を読み出すような処理を作成してください。

- ③ 肯定応答が返ってきた後,再度全設定値を読み出してください。

#### (2) キー操作による設定値変更を読み出す方法 2

- ① モニタソフト側で状態フラグ(0081H)または状態フラグ1(010DH)の2<sup>15</sup>:キー操作変更の有無に"有り(1)"がセットされたのを見て,キー操作変更フラグのクリア(0070Hまたは00FFH)でキー操作変更フラグクリア(0001H)を書き込みしてください。
- ② 肯定応答の場合,否定応答の場合に分け,下記のような処理を作成してください。

肯定応答が返ってきた場合

設定終了と判断し,全設定値を読み出してください。

否定応答としてエラーコード5(35H)(神港標準プロトコル)または異常コード18(12H)(MODBUSプロトコル)が返ってきた場合

設定モード中と判断し,通常のPV(0080Hまたは0100H),状態フラグ(0081H)または状態フラグ1(010DH)などの必要最小限のデータのみを読み出し処理を行い,①に戻ってください。

このようにすると,設定終了するまでモニタソフト上の設定値は更新されませんが,スキャンタイムに影響を与えないプログラムが作成できます。

### 7.5.3 全設定値を一括送信する場合の注意

- ・警報動作選択(000DH, 000EH, 000FH または 0005H, 0006H, 0007H, 0008H)で警報動作を変更した場合、警報動作点設定値(0001H, 0002H, 0003H または 0009H, 000AH, 000BH, 000CH)は"0"に戻ります。  
また、警報出力状態も初期化します。  
警報動作選択を送信してから、警報動作点設定値を送信するようにしてください。
- ・入力種類選択 (0019H または 0001H)で入力種類を変更した場合、スケーリング上限、スケーリング下限、警報動作点などの設定値が初期化されます。  
入力種類選択を送信してから、他の設定値を送信するようにしてください。

### 7.6 PLC と通信する場合

PLC と通信する場合、弊社 PLC インタフェースユニット SIF-600 をご使用ください。

プログラムレス接続が可能です。

ただし、神港標準プロトコルの 24H(複数データ読み出し)および 54H(複数データ書き込み)には対応していません。

対応 PLC メーカーおよび形名は以下の通りです。

#### 対応 PLC 一覧表

メーカー名	PLC 機種形名, シリーズ名	上位リンクユニット形名
三菱電機株式会社	MELSEC Q, QnA シリーズ(*)	AJ71UC24, A1SJ71UC24-R2/R4/PRF A1SJ71C24-R2/R4/PRF, QJ71C24
	MELSEC FX シリーズ(*)	
オムロン株式会社	SYSMAC CJ シリーズ	CS1W-SCU21-V1 CJ1W-SCU21, CJ1W-SCU41
株式会社キーエンス	KV	KV-L20V
横河電機株式会社	FA-M3	F3LC11-2N, F3LC11-1F, F3LC12-1F
富士電機株式会社	MICREX-SX シリーズ	NP1L-RS1, NP1L-RS2, NP1L-RS3 NP1L-RS4

(\*): MC プロトコル 1C 形式 4 で QR/QW コマンドに対応している機種。

## 8. 仕様

ケーブル長 1.2 km (最大), ケーブル抵抗値 50 Ω 以内 (終端抵抗: 無しまたは両側に 120 Ω 以上)  
 通信回線 EIA RS-485 準拠  
 通信方式 半二重通信  
 通信速度 2400, 4800, 9600, 19200, 38400 bps をキー操作で選択可能  
 (工場出荷初期値: 9600 bps)

同期方式 調歩同期式  
 符号形式 ASCII, バイナリ  
 通信プロトコル 神港標準, MODBUS ASCII, MODBUS RTU および各通信プロトコルのブロックリード/ライト対応をキー操作で選択可能  
 (工場出荷初期値: 神港標準)

### データ構成

通信プロトコル	神港標準	MODBUS ASCII	MODBUS RTU
スタートビット	1 ビット	1 ビット	1 ビット
データビット(*1)	7 ビット	7 ビット	8 ビット
パリティ	偶数	無し, 偶数, 奇数 を選択可能 [偶数](*2)	無し, 偶数, 奇数 を選択可能 [無し](*2)
ストップビット	1 ビット	1 ビット, 2 ビット を選択可能 [1 ビット](*2)	1 ビット, 2 ビット を選択可能 [1 ビット](*2)

(\*1): データビットは, 通信プロトコルの選択により, 自動的に切り替わる

(\*2): [ ]内は, 基本的な設定値

接続可能台数 ホストコンピュータ 1 台につき最多 31 台  
 エラー訂正 コマンド再送  
 エラー検出 パリティチェック, チェックサム (神港標準), LRC (MODBUS ASCII), CRC-16 (MODBUS RTU)

## 9. 通信できない時は？

マスターおよびお客様ご使用のスレーブに、電源が供給されているか確認してください。  
それでも通信できない場合は、下記に示す内容の確認を行ってください。

### [通信できない場合]

- ・通信コネクタがはずれていないか確認してください。
- ・通信コネクタの配線を間違えていないか確認してください。
- ・通信ケーブル、コネクタの断線および接触不良はないか確認してください。
- ・マスターとスレーブの通信速度が一致しているか確認してください。
- ・マスターのデータビット、パリティ、ストップビットが、ご使用されているスレーブの通信プロトコルと一致しているか確認してください。
- ・スレーブの機器番号とコマンドの機器番号が一致しているか確認してください。
- ・同じ機器番号を設定しているスレーブがないか確認してください。
- ・送信タイミングを考慮したプログラムになっているか確認してください。

### [通信はできるが、否定応答が返ってくる場合]

- ・存在しないコマンドコードを送っていないか確認してください。
- ・書き込みコマンドのデータが、スレーブの設定範囲を超えていないか確認してください。
- ・書き込みできない状態でないか確認してください。
- ・キー操作による設定モード中でないか確認してください。

◆ご不明な点がございましたら、弊社営業所または出張所までお問い合わせください。

## **Shinko** 神港テクノス株式会社

本 社	〒562-0035 大阪府箕面市船場東2丁目5番1号 TEL: (072)727-4571 FAX: (072)727-2993 [URL] <a href="https://shinko-technos.co.jp/">https://shinko-technos.co.jp/</a>	東京営業所	〒171-0021 東京都豊島区池袋1-11-1 メトロポリタンプラザビル14階 TEL: (03)5117-2021 FAX: (052)957-2562
大阪営業所	〒562-0035 大阪府箕面市船場東2丁目5番1号 TEL: (072)727-3991 FAX: (072)727-2991 [E-mail] <a href="mailto:sales@shinko-technos.co.jp">sales@shinko-technos.co.jp</a>	名古屋営業所	〒461-0017 愛知県名古屋市東区東外堀町3番 CS 東外堀ビル402号室 TEL: (052)957-2561 FAX: (052)957-2562
北 陸	TEL: (076)479-2410 FAX: (076)479-2411	福 岡	TEL: (0942)77-0403 FAX: (0942)77-3446