WRBI設定ツール 取扱説明書

WRS-BST Ver 1.10

本取扱説明書の内容に関しては製品改良の為予告なしに変更することがありますのでご了承ください。

watanabe 渡辺電機工業株式会社

IM-0908-02

目次

Ι.	はじめに	4
2.	特長	5
	2−1. 特長の概要	5
	2−2. 動作環境	5
	2-3. 対応モジュールー覧	5
	2-4. 対応アクセサリー覧	6
	2-5. システム構成	6
	2−6. 機能概要	6
	2-7. 関連又書	7
	2-8. 用語の定義	/
3.	保証	8
	3-1. 責任の制限、および免責事項について	8
	3-2. 使用条件について	8
	3-3. 注意事項について	8
	3-4. 第三者の使用について	8
4.	導入手順	9
5.	記動と終了	
	5-1. 実行ファイルの解凍	
	5-2. ソフトウェアの起動	10
	5-3. ソフトウェアの終了	11
6.	接続	12
7.	モジュールの設定	14
	7-1. 設定値作成/読み込み	14
	7_1_1 楼 哭 快结	
	/ 一 1 一 1. 1成	14
	7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択	14 14
	7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照	14 14 15
	7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2. 設定値編集	14
	7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2. 設定値編集 7-2-1. WRBI-DI16 の設定	14
	7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2. 設定値編集 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定	14 14 15 16 16
	7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2. 設定値編集 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08V の設定	
	 7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2. 設定値編集 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08R の設定 7-2-4. WRBI-DI08V の設定 7-2-4. WRBI-AI8 の設定 7-2-5. WDBI-DI2 の設定 	
	7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08V の設定 7-2-3. WRBI-DI08V の設定 7-2-5. WRBI-AI8 の設定 7-2-5. WRBI-AI8 の設定	
	 7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08R の設定 7-2-4. WRBI-DI08V の設定 7-2-5. WRBI-AI8 の設定 7-2-6. WRBI-RI8 の設定 7-2-7. WRBI-AI8 の設定 7-2-7. WRBI-AI8 の設定 	14 14 15 16 16 16 16
	 7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択	
	 7-1-1. 機構接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択	
	 7-1-1. 限备接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08V の設定 7-2-4. WRBI-AI8 の設定 7-2-5. WRBI-RI8 の設定 7-2-6. WRBI-RI8 の設定 7-2-7. WRBI-AAI8 の設定 7-2-7. WRBI-AO4 の設定 7-2-8. WRBI-AO8 の設定 7-2-8. WRBI-AO8 の設定 7-3. 設定値書き込み 7-4. 設定値保存 	
8.	 7-1-1. 機器接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-1. WRBI-DI08R の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08V の設定 7-2-4. WRBI-AI8 の設定 7-2-5. WRBI-AI8 の設定 7-2-6. WRBI-RI8 の設定 7-2-6. WRBI-AO4 の設定 7-2-7. WRBI-AO4 の設定 7-2-8. WRBI-AO8 の設定 7-3. 設定値書き込み 7-4. 設定値保存 モジュールのメンテナンス 	
8.	 7-1-1. 機器接続 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08V の設定 7-2-4. WRBI-AI8 の設定 7-2-5. WRBI-AI8 の設定 7-2-6. WRBI-RI8 の設定 7-2-6. WRBI-AI8 の設定 7-2-7. WRBI-AO4 の設定 7-2-8. WRBI-AO8 の設定 7-2-8. WRBI-AO8 の設定 7-4. 設定値書き込み 7-4. 設定値保存 モジュールのメンテナンス 8-1. エラーログクリア 	
8.	 7-1-1. 俄奋技術 7-1-2. 新規作成設定値作成_機種選択 7-1-3. 設定ファイル参照 7-2-1. WRBI-DI16 の設定 7-2-2. WRBI-DI08R の設定 7-2-3. WRBI-DI08V の設定 7-2-4. WRBI-AI8 の設定 7-2-5. WRBI-RI8 の設定 7-2-6. WRBI-MAI8 の設定 7-2-7. WRBI-AO4 の設定 7-2-7. WRBI-AO4 の設定 7-2-8. WRBI-AO8 の設定 7-3. 設定値書き込み 7-4. 設定値保存 モジュールのメンテナンス 8-1. エラーログクリア 8-2. 工場出荷時設定 	

IM-0908-02

8-4-1.WRBI-DI16 の模擬入力 69 8-4-2.WRBI-DIO8P の模擬入出力 72 8-4-2.WRBI-DIO8V の模擬入出力 75 8-4-4.WRBI-AI8 の模擬入力 76 8-4-5.WRBI-RI8 の模擬入力 81 8-4-6.WRBI-RI8 の模擬出力 81 8-4-7.WRBI-A04 の模擬出力 87 8-4-8.WRBI-A04 の模擬出力 87 8-4-7.WRBI-A04 の模擬出力 87 8-4-7.WRBI-A04 の模擬出力 90 8-5.tUTZ.YVJ調整 93 8-5-1.WRBI-A04 の模擬出力 90 8-5.tWRBI-A08 のゼロスパン調整 93 8-5-5.WRBI-RAI8 のゼロスパン調整 96 8-5-5.WRBI-A08 のゼロスパン調整 96 8-5-5.WRBI-A08 のゼロスパン調整 96 8-5-5.WRBI-A08 のゼロスパン調整 100 9-1.製品情報 102 9-1.製品情報 102 9-2.PropertyID 102 9-3.WRBI-DI6 104 9-3-2.WRBI-DI68 104 9-3-3.WRBI-DI08 104 9-3-4.WRBI-A08 115 9-3-5.WRBI-A08 117 9-4.WRBI-A08 115 9-3-7.WRBI-A08 116	8-4. 模擬入出力	
8-4-2. WRBI-DIO8F の模擬入出力 72 8-4-3. WRBI-AI8 の模擬入力 75 8-4-4. WRBI-AI8 の模擬入力 76 8-4-5. WRBI-AI8 の模擬入力 81 8-4-6. WRBI-AI8 の模擬入力 81 8-4-6. WRBI-AO8 の模擬力 87 8-4-7. WRBI-AO8 の模擬力 87 8-4-8. WRBI-AO8 の模擬力 90 8-5. ゼロスパン調整 93 8-5. 1. WRBI-AI8 のゼロスパン調整 93 8-5. 2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 96 8-5. 3. WRBI-MAI8 のゼロスパン調整 96 8-5. 5. WRBI-RIA 8 のゼロスパン調整 96 8-5. 5. WRBI-RIA 8 のゼロスパン調整 96 8-5. 5. WRBI-ROS 0ゼロスパン調整 96 8-5. 5. WRBI-ROS 0ゼロスパン調整 96 8-5. 5. WRBI-ROS 0ゼロスパン調整 96 8-5. WRBI-ROS 0ゼロスパン調整 96 8-5. WRBI-ROS 0ゼロスパン調整 96 8-5. WRBI-ROS 0ゼロスパン調整 96 8-7. WRBI-ROS 0ゼロス 102 9-1. 製品情報 100 9-3. WRBI-ROS 100 9-3. WRBI-ROS 104 9-3. WRBI-ROS 106 9-3. WRBI-ROS 111 9-3	8-4-1. WRBI-DI16 の模擬入力	69
8-4-3. WRBI-DIO8V の模擬入力 .75 8-4-4. WRBI-A18 の模擬入力 .78 8-4-5. WRBI-RI8 の模擬入力 .81 8-4-6. WRBI-MAI8 の模擬入力 .81 8-4-7. WRBI-A04 の模擬力 .87 8-4-8. WRBI-A04 の模擬力 .87 8-4-7. WRBI-A08 の模擬力 .89 8-5.1. WRBI-A08 の模擬力 .93 8-5-1. WRBI-A18 のゼロスパン調整 .93 8-5-2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 .96 8-5-3. WRBI-A04 のゼロスパン調整 .96 8-5-5. WRBI-A08 のゼロスパン調整 .96 8-5-5. WRBI-A08 のゼロスパン調整 .96 8-5-5. WRBI-A08 のゼロスパン調整 .96 9-1. 製品情報 .100 9-2. PropertyID .102 9-1. 製品情報 .102 9-3. WRBI-DI08 .104 9-3.1. WRBI-DI16 .104 9-3-2. WRBI-DI08 .104 9-3-3. WRBI-DI08 .111 9-3-4. WRBI-DI08 .111 9-3-5. WRBI-RI8 .111 9-3-6. WRBI-A04 .116 9-3-7. WRBI-A04 .116 9-3-8. WRBI-A04 .116 9-3-7. WRBI-A04 .117 9-4.0. EXCEL を使用する場合 .119	8-4-2. WRBI-DIO8R の模擬入出力	
8-4-4. WRBI-AI8 の模擬入力 .78 8-4-5. WRBI-RI8 の模擬入力 .81 8-4-5. WRBI-A04 の模擬入力 .84 8-4-7. WRBI-A08 の模擬力 .87 8-4-8. WRBI-A08 の模擬出力 .87 8-4-7. WRBI-A08 の模擬出力 .87 8-5. ゼロスパン調整 .93 8-5. ゼロスパン調整 .93 8-5. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 .93 8-5-1. WRBI-A04 のゼロスパン調整 .96 8-5-2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 .96 8-5-5. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 .96 8-5-5. WRBI-A08 のゼロスパン調整 .96 8-5-7. WRBI-A04 のゼロスパン調整 .96 9.1 製品情報 .102 9-1 製品情報 .102 9-2. PropertyID .102 9-3. WRBI-D08 .102 9-3. WRBI-D108 .104 9-3-2. WRBI-D108 .114 9-3-5. WRBI-A08 .117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 .114 9-3-6. WRBI-MA18 .115 9-3-7. WRBI-A04 .116 <td>8-4-3. WRBI-DIO8V の模擬入出力</td> <td>75</td>	8-4-3. WRBI-DIO8V の模擬入出力	75
8-4-5. WRBI-RI8 の模擬入力	8-4-4. WRBI-AI8 の模擬入力	
8-4-6. WRBI-MAIB の模擬入力	8-4-5. WRBI-RI8 の模擬入力	
8-4-7. WRBI-AO4 の模擬出力	8-4-6. WRBI-MAI8 の模擬入力	
8-4-8. WRBI-A08 の模擬出力	8-4-7. WRBI-AO4 の模擬出力	
8-5. ゼロスパン調整 93 8-5-1. WRBI-AI8 のゼロスパン調整 93 8-5-2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 96 8-5-3. WRBI-AO4 のゼロスパン調整 96 8-5-4. WRBI-AO4 のゼロスパン調整 98 8-5-5. WRBI-AO8 のゼロスパン調整 98 8-5-5. WRBI-AO8 のゼロスパン調整 100 9. 設定ファイル 102 9-1. 製品情報 102 9-2. PropertyID 102 9-3. 型式別プロパティー覧 104 9-3-1. WRBI-DI16 104 9-3-2. WRBI-DI08R 106 9-3-3. WRBI-DI08R 106 9-3-4. WRBI-DI08R 106 9-3-5. WRBI-RI8 113 9-3-6. WRBI-MAI8 113 9-3-7. WRBI-A04 116 9-3-8. WRBI-A08 117 9-4.1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1. シフトウェアの削除 124 10-1. シフトウェアのブミップデート 124 10-1. シフトウェアのブミップデート 124 10-2. ステータス一覧 124 10-2. ステータス一覧	8-4-8. WRBI-AO8 の模擬出力	
8-5-1. WRBI-AI8 のゼロスパン調整 .93 8-5-2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 .95 8-5-3. WRBI-MAI8 のゼロスパン調整 .96 8-5-4. WRBI-AO4 のゼロスパン調整 .98 8-5-5. WRBI-AO8 のゼロスパン調整 .100 9. 設定ファイル .102 9-1. 製品情報 .102 9-2. PropertyID .102 9-3. 型式別プロパティー覧 .104 9-3-2. WRBI-D116 .104 9-3-2. WRBI-D116 .104 9-3-3. WRBI-D108R .106 9-3-4. WRBI-D108R .106 9-3-5. WRBI-D108R .106 9-3-6. WRBI-R18 .114 9-3-7. WRBI-A08 .113 9-3-8. WRBI-A08 .115 9-3-7. WRBI-A04 .116 9-3-8. WRBI-A08 .117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 .118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 .118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 .118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 .124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート .124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート .124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート .124 10-1. シントウェアの削除とアップデート .124 10-2. ステータス一覧 .124	8-5. ゼロスパン調整	
8-5-2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整 .95 8-5-3. WRBI-MAI8 のゼロスパン調整 .96 8-5-4. WRBI-AO4 のゼロスパン調整 .98 8-5-5. WRBI-AO8 のゼロスパン調整 .100 9. 設定ファイル .102 9-1. 製品情報 .102 9-2. PropertyID .102 9-3. 型式別プロパティー覧 .104 9-3-1. WRBI-DI16 .104 9-3-2. WRBI-DI08R .106 9-3-3. WRBI-DI08R .106 9-3-4. WRBI-DI08R .106 9-3-5. WRBI-RI8 .111 9-3-6. WRBI-RI8 .111 9-3-7. WRBI-A04 .116 9-3-8. WRBI-A04 .116 9-3-8. WRBI-A04 .116 9-3-8. WRBI-A04 .116 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 .117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 .118 9-4-2. EXCELを使用する場合 .119 10. 付録 .124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート .124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート .124 10-1. ソフトウェアのアップデート .124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート .124 10-1. シントウェアの削除とアップデート .124 10-1. シントウェアの削除とアップデート .124	8-5-1. WRBI-AI8 のゼロスパン調整	
8-5-3. WRBI-MAI8 のゼロスパン調整	8-5-2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整	
8-5-4. WRBI-A04 のゼロスパン調整	8–5–3. WRBI–MAI8 のゼロスパン調整	
8-5-5. WRBI-AO8 のゼロスパン調整 100 9. 設定ファイル 102 9-1. 製品情報 102 9-2. PropertyID 102 9-3. 型式別プロパティー覧 104 9-3-1. WRBI-DI16 104 9-3-2. WRBI-DI08R 106 9-3-3. WRBI-DI08R 106 9-3-4. WRBI-AI8 113 9-3-5. WRBI-AI8 114 9-3-6. WRBI-AI8 115 9-3-7. WRBI-AI8 115 9-3-7. WRBI-AI8 115 9-3-7. WRBI-AO4 116 9-3-8. WRBI-AO8 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログ一覧 124 10-4. L 汎用モードについて 125 10-4.1. 汎用モード 125 10-4.2. 発停モード 125	8-5-4. WRBI-AO4 のゼロスパン調整	
9. 設定ファイル	8-5-5. WRBI-AO8 のゼロスパン調整	
9-1.製品情報 102 9-2. PropertyID 102 9-3.型式別プロパティー覧 104 9-3-1.WRBI-DI16 104 9-3-2.WRBI-DI08R 106 9-3-3.WRBI-DI08R 106 9-3-4.WRBI-AI8 113 9-3-5.WRBI-RI8 114 9-3-6.WRBI-AI8 115 9-3-7.WRBI-A04 116 9-3-8.WRBI-A08 117 9-4.1.テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2.EXCELを使用する場合 118 9-4-2.EXCELを使用する場合 119 10.付録 124 10-1.Vフトウェアの削除とアップデート 124 10-1.Vフトウェアの削除 124 10-2.ステータス一覧 124 10-2.ステータス一覧 124 10-3.エラーログ一覧 124 10-4.L.第一ドについて 125 10-4.L.汎用モード 125 10-4-2.発停モード 125	9. 設定ファイル	
9-2. PropertyID 102 9-3. 型式別プロパティー覧 104 9-3.1. WRBI-DI16 104 9-3-2. WRBI-DI08R 106 9-3-2. WRBI-DI08R 106 9-3-3. WRBI-DI08V 110 9-3-4. WRBI-AI8 113 9-3-5. WRBI-RI8 114 9-3-6. WRBI-AI8 115 9-3-7. WRBI-A04 116 9-3-7. WRBI-A04 116 9-3-8. WRBI-A08 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCELを使用する場合 1124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1.2. ソフトウェアの削除 124 10-1.2. ソフトウェアの削除 124 10-1.2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータスー覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4. 出力モードについて 125 10-4.1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-1. 製品情報	
9-3.型式別プロパティー覧 104 9-3-1.WRBI-DI16 104 9-3-2.WRBI-DI08R 106 9-3-2.WRBI-DI08R 106 9-3-3.WRBI-DI08V 110 9-3-4.WRBI-AI8 113 9-3-5.WRBI-RI8 114 9-3-6.WRBI-MAI8 115 9-3-7.WRBI-A04 116 9-3-8.WRBI-A08 117 9-4.設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1.テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2.EXCELを使用する場合 119 10.付録 124 10-1.ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1.ソフトウェアの削除 124 10-1.2.ソフトウェアの削除 124 10-1.2.ソフトウェアの削除 124 10-1.2.ソフトウェアの削除 124 10-1.2.ソフトウェアの削除 124 10-1.2.2.2.4.5 124 10-1.1.1.1.1.1.1 124 10-1.1.2.1.1.1 124 10-1.1.2.1.1 124 10-1.1.2.1 124 10-1.1.2.1 124 10-1.1.2.1 125 10-1.2.2.2.1 124 10-2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.2.	9–2. PropertyID	
9-3-1. WRBI-DI16 104 9-3-2. WRBI-DI08R 106 9-3-3. WRBI-DI08V 110 9-3-4. WRBI-AI8 113 9-3-5. WRBI-RI8 114 9-3-6. WRBI-MAI8 115 9-3-7. WRBI-AO4 116 9-3-8. WRBI-AO8 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1.2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-3. 型式別プロパティー覧	
9-3-2. WRBI-DI08R 106 9-3-3. WRBI-DI08V 110 9-3-4. WRBI-AI8 113 9-3-5. WRBI-RI8 114 9-3-6. WRBI-MAI8 115 9-3-7. WRBI-AO4 116 9-3-8. WRBI-AO8 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1-1. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログ一覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-3-1. WRBI-DI16	
9-3-3. WRBI-DI08V 110 9-3-4. WRBI-AI8 113 9-3-5. WRBI-RI8 114 9-3-6. WRBI-MAI8 115 9-3-7. WRBI-AO4 116 9-3-8. WRBI-AO8 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-3-2. WRBI-DIO8R	
9-3-4. WRBI-AI8 113 9-3-5. WRBI-RI8 114 9-3-6. WRBI-MAI8 115 9-3-7. WRBI-AO4 116 9-3-8. WRBI-AO8 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCELを使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-3-3. WRBI-DIO8V	
9-3-5. WRBI-RI8 114 9-3-6. WRBI-MAI8 115 9-3-7. WRBI-A04 116 9-3-8. WRBI-A08 117 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログ一覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-3-4. WRBI-AI8	
9-3-6. WRBI-MAI8 115 9-3-7. WRBI-A04 116 9-3-8. WRBI-A08 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1.2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-3-5. WRBI-RI8	
9-3-7. WRBI-A04 116 9-3-8. WRBI-A08 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCELを使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-3-6. WRBI-MAI8	
9-3-8. WRBI-AO8 117 9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCELを使用する場合 119 10. 付録 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 10-1. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログ一覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9–3–7. WRBI–AO4	
9-4. 設定ファイルの閲覧方法 118 9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9–3–8. WRBI–AO8	
9-4-1. テキストエディタを使用する場合 118 9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアのアップデート 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログ一覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-4. 設定ファイルの閲覧方法	
9-4-2. EXCEL を使用する場合 119 10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1-1. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアのアップデート 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-4-1. テキストエディタを使用する場合	
10. 付録 124 10-1. ソフトウェアの削除とアップデート 124 10-1-1. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアのアップデート 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	9-4-2. EXCEL を使用する場合	
10-1. ソフトウェアの削除とアップデート	10. 付録	
10-1-1. ソフトウェアの削除 124 10-1-2. ソフトウェアのアップデート 124 10-2. ステータス一覧 124 10-3. エラーログー覧 124 10-4. 出力モードについて 125 10-4-1. 汎用モード 125 10-4-2. 発停モード 126	10-1. ソフトウェアの削除とアップデート	
10-1-2. ソフトウェアのアップデート	10-1-1. ソフトウェアの削除	
10-2. ステータスー覧	10-1-2. ソフトウェアのアップデート	
10-3. エラーログー覧	10-2. ステータス一覧	
10-4. 出力モードについて	10-3. エラーログ一覧	
10-4-1. 汎用モード	10-4. 出力モードについて	
10-4-2. 発停モード	10-4-1. 汎用モード	
	10-4-2. 発停モード	

· Core™i3-2310M は米国 Intel 社の登録商標です。

• Microsoft および、Windows8.1、Windows10、Windows11、Excel は米国 Microsoft 社の登録商標です。

1. はじめに

このたびは「WRBI設定ツール(WRS-BST)」をご利用いただきありがとうございます。 「WRBI設定ツール(WRS-BST)」(以下、本ソフトウェア)は、弊社WRBIシリーズの設定、および機器メン テナンスを行うためのソフトウェアです。

本取扱説明書は、本ソフトウェアを使用していただくための環境、起動および操作方法を記述したものです。

本ソフトウェアを正しく末永くご使用いただくために、ご使用前に必ずお読みください。

⚠注意

- 1) 本体側のシステムの誤動作、計測タイミングのずれ等により、計測データは実際の値と異なる場合があります。表示データは保証いたしかねます。
- 2) 本ソフトウェアは、課金目的には利用できません。
- 3) 本ソフトウェアは弊社製品(後述)専用のソフトウェアです。その他の製品のデータは扱えませんのでご了承く ださい。

2. 特長

2-1. 特長の概要

本ソフトウェアには下記の特長があります。

- (1)設定不要な接続方式 専用ケーブルを用いた接続により機器本体の通信設定を行わず接続ができます。
- (2) 豊富な機能 WRBI シリーズの各種設定、およびメンテナンスを本ソフトウェアのみで行えます。
- (3) オフライン操作機能

機器に接続することなく設定情報を作成し、CSV ファイルへ出力することが出来ます。 事前に作成した CSV ファイルを参照し、機器接続後に書き込み処理を行うことで、 現場での設定作業負担を軽減することが出来ます。

(4) 実行ファイル形式 インストール作業なしでプログラムを直接実行できますので、扱いが手軽です。

2-2. 動作環境

動作環境は以下の通りです。

表 2.1 動作環境

項目	要件
OS	Windows 8.1 Pro
	Windows 10 Pro
	Windows 11 Pro
	※弊社では Windows 10 Pro Version1803、Windows 11 Pro Version 21H2 にて
	動作確認を行っています
CPU	インテル® Core™i3-2310M プロセッサー 2.10GHz 以上
メモリ容量	4GByte 以上推奨
ディスク容量	上記 OS が快適に動作する環境。
	(本ソフトウェアは 15MByte 以上の空き容量が必要です)
ディスプレイ	XGA(1024×768)以上
タッチパネル	対応
接続方式	専用 USB ケーブル接続
	(対応アクセサリ参照)

2-3. 対応モジュール一覧

本ソフトウェアは以下のモジュールに対応しています。

表 2.2 対応機種一覧				
分類	シリーズ	機種		
		DI16-A□02-□		
		DIO8R-A02-0		
		DIO8V-A02-0		
BAGnet MS/TP 対応 I/O モンエール		RI8-🗆 A 🗆 02- 🗆		
		AO4-🗆 A 🗆 02-🗆		
		AO8-□A□02-□		

2-4. 対応アクセサリー覧

本ソフトウェアは以下のアクセサリに対応しています。

表 2.3 対応アクセサリー覧				
分類	シリーズ	機種		
WMB 専用 USB ケーブル	WMB シリーズ	USBC		

2-5. システム構成

本ソフトウェアのシステム構成は下図の通りです。



図 2.1 システム構成図

2-6. 機能概要

表 2.4	4 機	能概	要一	覧
-------	-----	----	----	---

分類	機能	概要
設定	機器接続	機器情報を読み込みます。
	新規設定値作成	新規設定情報を本ソフトウェア上で作成します。
	ファイル保存	表示中の設定内容を設定ファイルとして保存します。
	設定ファイル参照	設定ファイルを本ソフトウェア上に読み込みます。
	設定値書き込み	表示中の設定内容を接続された機器に書き込みます
メンテナンス	エラーログクリア指示	接続された機器のエラーログをクリアします。
	工場出荷時指示	接続された機器の設定を初期化します。
	再起動指示	接続された機器を再起動します。
	模擬入出力指示	接続された機器の入出力値を模擬制御します。
	ゼロスパン調整	接続された機器のゼロスパン調整を行います。

2-7. 関連文書

本ソフトウェアに対応するモジュールの取扱説明書は以下の通りです。

分類	シリーズ	機種	文書名		
BACnet MS/TP 対応 I/O モジュール	WRBI シリーズ	全機種	WRBI シリーズ取扱説明書		
WMB 専用 USB ケーブル	WMB シリーズ	USBC	WMB 専用 USB ケーブル 取扱説明書		

表 2.5 モジュール取扱説明書

2-8. 用語の定義

本取扱説明書における用語の定義は下表の通りです。

	<u>我 2.0 万田 見</u>
用語	説明
計測値	モジュールが計測している値を指します。
現在値	モジュールから収集した本ソフトウェア上で表示する値を指します。

表 2.6 用語一覧

3. 保証

3-1. 責任の制限、および免責事項について

本ソフトウェアの使用により、お客様または第三者が被害を被った場合、あるいは弊社の予測できない製品の 欠陥などのため、お客様または第三者が被った損害およびいかなる間接的損害に対しても、弊社は責任を負 いかねますのでご了承ください。

本ソフトウェアは弊社 WRBI シリーズの設定を目的としています。課金目的にはご利用できません。 システムの誤動作、計測タイミングのずれ等により計測データは実際の値とは異なる場合があります。 本ソフトウェアは、弊社が推奨する使用環境下での正常動作を保証致しております。 お客様のハードウェア、OS、セキュリティソフト等の使用環境による本ソフトウェアへの影響について個別事情 に関する問題解消を保証致しかねることがありますのでご了承ください。

3-2. 使用条件について

本ソフトウェアの著作権、著作者人格権等の知的財産権は、弊社に帰属します。 本ソフトウェアのいかなる改変、流用も禁止致します。カスタマイズについては弊社にご相談ください。

3-3. 注意事項について

ご使用に当たってのサポート業務は有償にて承ります。サポート業務をご希望の際は弊社までご連絡をお願い 致します。

予告なくプログラム修正、バージョンアップを行う可能性があります。最新バージョンをお使いになる際は、本ソ フトウェアを削除して頂く場合があります。詳細手順に関しては本取扱説明書の『10-1-2. ソフトウェアのアップ デート』をご確認ください。

弊社のサービス向上の一環として、ユーザー様に電話連絡させていただくことがございますのでご了承ください。

システムのバックアップは必ず保管するようお願い致します。

本ソフトウェアで出力する CSV ファイルは専用ファイルとなります。詳細手順に関しては本取扱説明書の『7-4. 設定値保存』をご確認ください。

この保証内で定められていない事項については、日本国の法律に従って解釈されるものとします。

3-4. 第三者の使用について

弊社の事前の承認なしに、本ソフトウェアの全部または一部を販売、譲渡、リース、貸与などによって第三者に 使用させることは、禁止いたします。

4. 導入手順

本ソフトウェアを使用するための手順は下記のとおりです。



図 4.1 導入手順

5. 起動と終了

本ソフトウェアの起動、終了について説明します。

5-1. 実行ファイルの解凍

ダウンロードした zip ファイルを解凍します。 zip ファイルを右クリックして、「すべて展開」をクリックします。 展開先の場所を聞いてきますので、十分に容量のある場所を指定して解凍してください。

5-2. ソフトウェアの起動

本ソフトウェアが存在するフォルダを開き、「WRBIConfiguration Tool.exe」をダブルクリックします。
 ※初回起動時のみ、動作環境によっては下記画面(左)が表示されることがあります。
 この場合、[詳細情報]をクリック後、新たに表示された[実行]をクリックしてください。

× Windows によって PC が保護されまし た	× Windows によって PC が保護されまし た
Microsoft Defender SmartScreen は認識されないアプリの起動を停止しま した。このアプリを実行すると、PC が危険にさらされる可能性がありま 詳細情報	Microsoft Defender SmartScreen は認識されないアプリの起動を停止しま した。このアプリを実行すると、PC が危険にさらされる可能性がありま す。 アプリ: WRBIConfigurationTool.exe
	発行元: 不明な発行元
実行しない	実行 実行しない

画面 5.1 Microsoft Defender SmartScreen

② 起動するとメイン画面が表示されます。

🐵 WRBI Configuration Tool		- 🗆 X
ファイル(E) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)		
機器接続 接続機器情報 型式:	設定 設定値取得方法選択 新規設定値作成_機種選択 WRBI-D116 ~ 設定ファイル参照 参照	実行
 入力:	設定値メンテナンス オブジェクト選択 設定値リスト	
 出力:	機器接続/設定値取得方法を選択して下さい 設定項目 設定値	
バージョン:		
25-92:		
17-07:		
	ファイル保存 設定値書き	込み

画面 5.2 メイン画面

5-3. ソフトウェアの終了

本ソフトウェアを終了します。		
🐵 WRBI Configuration Tool		– 🗆 🗙
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H) 終了(X)	詩定	1
機器接続 接続機器情報	設定値取得方法選択 新規設定値作成_機種選択 WRBI-DI16 設定ファイル参照 参照	↓ クリック
型式: クリック	- 設定値メンテナンス	
እ	オブジェクト選択 設定値リスト	
出力: バージョン: ステータス: エラーログ:	機器接続/設定値取得方法を選択して下さい 設定項目 設定値	
	ファイル保存 設定値書	

画面 5.3 メイン画面

[ファイル]メニューの[終了]をクリック、または右上の[×]ボタンをクリックすると本ソフトウェアを終了します。

① [通信設定]メニューの[COM ポート選択]より、接続している COM ポートを選択します。

WRBI Configuration Tool			– 🗆 🗙
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)			
COMポート選択(P) ▶	✓ USB Serial Port (COM4)		
COMポート再取得(G)	設定値取得方法選択		
接続機器情報		-DI16	~ 実行
型式:	設定ファイル参照	参照	
	一設定値メンテナンス		
入力:	オブジェクト選択	設定値リスト	
	機器接続/設定値取得方法を選択して	「おい」 設定項目	設定値
出力:			
18-87-51+			
ステータス:			
エラーログ:			
		77	認定はまたいし
	771701*	17	記ル旧音でため

画面 6.1 通信接続の開始

専用ケーブルが PC と接続されていないなど、利用可能な COM ポートが PC 上に存在しない場合、「有効なポートが存在しません」表示されます。

PCと専用ケーブルの接続を確認後、[COM ポート再取得]をクリックすることで、

[COM ポート選択]に接続されている COM ポートが反映されます。

-		WINDI COPPOS	Jation Looi	
WRBI Configuration Tool	X	27:04(0) 通(信設定(S) ヘルプ(H)	
7ァイフル(F 通信設定(S) ヘルプ(H)			COMポート選択(P) V USB Serial Port (COM4)	
COMポート選択(P) ▶	有効なポートが存在しません		COMIT-ト再取得(G) 設定值取得方法基据	
COMボート再取得(G)	就定能取得方法選択		2648351213151587 12361237 WOOD-0116	~ 実行
18/7/2014 80	新規設定的作成 描析误称 west +0118 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	提供使物語情報	設定です(1)を取 本部	
Dur.	設定フィイルを照 参照	:元述	DOLY IN DOM	
174	投票体化行せる		設定値メンテナンス	
λ. μ.	オブリックト選択 設定使した	A711	オブジェクト選択	該定値リスト
	「新聞協定」「設定値取得方法を確実して下さい」 macrong macrong	N Herby	福祉接受く設定値期等方法を感謝しているい	設定項目 設定値
出力:	1016/963 054618			
		15-23-11		
バージョン・				
		27-92:		
27-923				
75-05		I9-00:		
17 031				
	ファイル保存 設定地書き込み		ファイル保存	設定道書き込み

画面 6.2 通信設定再取得

 [機器接続]ボタンをクリック ※機器接続処理は少し時間 	します。 引がかかります。			
🐵 WRBI Configuration Tool				- 🗆 X
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)				
	設定			
機器接続	設定値取得方法選択			
接待機器情報	新規設定值作成_機種選択 WRBI-DI1	6	~	実行
型式:	設定ファイル参照 参照			
	設定値メンテナンス			
ኢታ:	オブジェクト選択	設定値リスト		
出力: 出力: バーヴョン:	機器接続/設定値取得方法を選択して下さし	設定項目	設定値	
λτ-92:				
15-0":				
	ファイル保存		設定値書き込み	 Ъ

画面 6.3 機器接続

③ モジュールとの通信が全て成功すると接続機器情報/設定メンテナンス情報の各内容が表示されます。
 ※接続機器情報は、機器接続を実施した場合のみ表示されます。

WRBI Configuration Tool				-	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)					
	設定 機器メンテナンス				
機器接続	設定値取得方法選択				
接続機器情報 型式・	新規設定値作成_機種選択 設定ファイル参照	WRBI-DI16 参照		∨ 実行	
WRBI-DI16-A002-B	設定値が行われる				
入力: [1][2][わりまた×16:h	オブジェクト選択		設定値リスト		
デジタル//リス 10ch	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値	
шл; -	DI 2 DI 3		Model	WRBI-DI16	^
レージョン:	DI 4 DI 5		DeviceInstance	AUTO	÷
1.00	DI 6 DI 7		Location	Customer Location	
	DI 8 DI 9		Description	Customer Description DI16	
通常動作中	DI 10 DI 11		UTCOffset	-540	÷
エラ−ログ:	DI 12 DI 13		APDUTimeout	6000	÷
エラーロクなし	DI 14 DI 15		NumberOfAPDURetries	3	÷
	DI 16 DI 1 Accumulator		MaxMaster	127	÷
	DI 2 Accumulator DI 3 Accumulator		MaxInfoFrames	1	÷
	DI 4 Accumulator DI 5 Accumulator	~	TusageTimeout	50	÷ 🗸
	7:	アイル保存		設定値書き込み	

画面 6.4 機器接続後画面

7. モジュールの設定

本ソフトウェアでは、WRBI シリーズの設定を行います。

WRBI シリーズは BACnetApplication Specific Controller (B-ASC)に対応しており、

各種設定項目は ANSI/ASHRAE Standard 135-2010(以下、SSPC135)に準拠します。

SSPC135に記載されている内容について本取扱説明書に記載しない場合がありますので、BACnet仕様の詳細についてはSSPC135をご参照ください。

7-1. 設定値作成/読み込み

本ソフトウェア上に設定を展開し、編集または書き込みが行えるようにします。

7-1-1. 機器接続

接続した機種に応じた機種情報を展開します。 機器接続方法は、『6.接続』をご参照ください。

7-1-2. 新規作成設定值作成_機種選択

選択した機種に応じた設定項目を展開します。



画面 7.1 新規設定値作成

- ① [設定]タブの新規設定値作成_機種選択プルダウンメニューより対象機種を選択し、[実行]ボタンをク リックします。
- ② 設定値メンテナンス上に選択した機種の設定項目が展開されます。

7-1-3. 設定ファイル参照

予め作成した設定ファイルを読み込み、設定を展開します。

WRBI Configuration Tool	- 🗆 🗙	WRBI Configuration Tool			- 0
77イル(E) 通信設定(S) ヘルプ(H)		ファイル(E) 通信設定(S) ヘルプ(H)			
	~ 実行	秋器接收 非成功服器 錄相 型約5:	時定 設定値取得方法選択 新規設定値作成_環境選択 設定27イル参照 参照 時に使えたすンス	6	√ 第17
入力1: オブジュクト選択 IB321回リスト		入力:	オブジェクト選択	設定値リスト	
	jiren	45792 1-9424 3₹→922 3₹→925 3₹→925	Open to Suffer Open to Suffer 010 010 010 010 010 010 010 010 010 010 010 010 010 010 011 011 0	IBCEVIE Model Device/instance Location Description UTCOMent APOUTIneout PAPOUTineout NamberOfAPOURetries Mos.Master Maschefaranes TuageTimeout	155/00 HRDF OIDS AUTO 0 Cutomer Location Cutomer Description (215 -540 8 000 8 3 8 127 9 1 8 50 8 12 50 8 12 12 12 12 12 12 12 12 12 12
7元14程	設定値書き込み		7元11保存		設定信書き込み

画面 7.2 設定ファイル参照

- ① [設定]タブの[参照]ボタンをクリックします。
- ② 読み込むファイルを選択するダイアログボックスが表示されるので、設定を読み込みたいファイルを選択し[開く]をクリックします。

🐵 開く									×
$\leftarrow \rightarrow \cdot \uparrow$	< WRB	l Configuration Tool 🤉	 WRBI Configuration Tool 	> bin > Debug	ٽ ~	Debugの検索			٩
整理 ▼ 新しいフ	7オルダー						-		?
	A A A	名前 (上) DEV4194303V00		更新日時 2018/09/11 16:00	建類 Microsoft Excel CS	サイズ 3 KB	10		
-	77114	독(<u>N</u>): DEV4194303V00)			 CSV (カンマロ 開く(Q) 	区切り)(*.csv 年1	/) ヤンセル	×

画面 7.3 参照ダイアログボックス

③ 設定値メンテナンス上に選択したファイルの設定が展開されます。

7-2. 設定値編集

各設定値について説明します。

WRBIシリーズは型式別にオブジェクト(設定グループ)が異なり、オブジェクトはプロパティ(設定項目)により構成されています。

⚠注意

各設定範囲の上下限値を超える値を入力した場合、カーソルが離れるタイミングでそれぞれの上下限値に自動的に変更されます。

設定範囲をご確認の上、設定値の編集操作を行ってください。

7-2-1. WRBI-DI16 の設定

オブジェクト名	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値
Device Config ^{%1}	Device-N ^{%2}	Model	-	WRBI-DI16
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO
		Location	半角 32 文字 ^{※3}	"Customer Location"
		Description	半角 40 文字 ^{※3}	"Customer
				Description DI16"
		UTCOffset	±780	-540
		APDUTimeout	1~65535	6000
		NumberOfAPDURetries	1~3	3
		MaxMaster	1~127	127
		MaxInfoFrames	1~65535	1
		TusageTimeout	30~100	50
		NretryToken	0~5	1
DI 1	BI-1	Inactive Text	半角 20 文字 ^{※3}	"OFF"
		Active Text	半角 20 文字 ^{※3}	"ON"
		Polarity	Normal/Reverse	Normal
DI 2 ~ DI 16	BI−2~BI−16	※ 4		
DI 1 Accumulator	Accumulator-1	Units	0~236	95(No-units)
		(Other-units Number)	256~65535	
		Max Pres Value	0~99999999	999999
		Scale	floatScale	1.0000
			\pm 999999.9999 $^{\%6}$	
			integerScale	
			-128~127	
		Prescale(multiplier)	1~65535	1
		Prescale(Divider)	1~65535	1
DI 2 Accumulator $ \sim $	Accumulator-2~	※ 5		
DI 16 Accumulator	Accumulator-16			

表 7.1 WRBI-DI16の設定一覧

※1:これはツール上の表現です。BACnet 通信上は型式とシリアル No で表されます。

※2:DeviceInstance の設定に従います。

※3:全角文字は半角2文字として扱います。

※4:[DI 1]と同様のため省略します。

※5:[DI1 Accumulator]と同様のため省略します。

※6:BACnet 通信により範囲外の値に設定されている場合は、上限値または下限値となります。

Device Config オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[Device Config]を選択します。

🐵 WRBI Configuration Tool				—	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)					
	設定				
機器接続	設定値取得方法選択				
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DI16		▽ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照			
	設定値メンテナンス				
<u>አ</u> ታ።	オブジェクト選択		設定値リスト		
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値	
出力:	DI 2 DI 3		Model	WRBI-DI16	^
バージョン:	DI 4 DI 5		DeviceInstance	AUTO	÷
	DI 6 DI 7		Location	Customer Location	
ステータス:	DI 8 DI 9		Description	Customer Description DI16	
	DI 10 DI 11		UTCOffset	-540	•
エラーログ:	DI 12 DI 13		APDUTimeout	6000	•
	DI 14 DI 15		NumberOfAPDURetries	3	•
	DI 16 DI 1 Accumulator		MaxMaster	127	•
	DI 2 Accumulator DI 3 Accumulator		MaxInfoFrames	1	•
	DI 4 Accumulator DI 5 Accumulator	~	TusageTimeout	50	•
	7	ァイル保存		設定値書き込み	

画面 7.4 WRBI-DI16 DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-DI16」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れるとモジュールから自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- (4) [設定項目]の[Location]を設定します。 [Location]は機器の所在を設定します。
- [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します。
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ⑨ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上の最大マスターアドレスを設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン取得時に送信可能なフレーム数を設定します。
- ① [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
 単位は msec です。
- [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。

DI オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DI N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

🥶 WRBI Configuration Tool				– 🗆 ×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)				
	設定			
機器接続	設定値取得方法選択			
接続機器情報	新規設定值作成_機種選択	WRBI-DI16		~ 実行
型式:	設定ファイル参照	参照		
	設定値メンテナンス			
<u>አ</u> ታ።	オブジェクト選択		設定値リスト	
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値
H):	DI 2 DI 3		Inactive Text	OFF
バージョン:	DI 4 DI 5		Active Text	ON
	DI 6 DI 7		Polarity	Normal
<u>ステータス:</u>	DI 8 DI 9			
	DI 10 DI 11			
エラーログ:	DI 12 DI 13			
	DI 14 DI 15			
	DI 16 DI 1 Accumulator			
	DI 2 Accumulator DI 3 Accumulator			
	DI 4 Accumulator DI 5 Accumulator	~		
	7:	Pイル保存		設定値書き込み

画面 7.5 WRBI-DI16 DI オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(入力 OFF)状態の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(入力 ON)状態の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [Polarity]は入力の論理(極性:Normal=入力 Hi、Reverse=入力 Low)を設定します。

DI Accumulator オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DIN Accumulator]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

🥶 WRBI Configuration Tool			- 🗆 ×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)			
	設定		
機器接続	設定値取得方法選択		
接続機器情報	新規設定值作成_機種選択 WRBI-D	I16	~ 実行
型式:	設定ファイル参照 参!	12	
	設定値メンテナンス		
አታ:	オブジェクト選択	設定値リスト	
	Device Config DI 1	▲ 設定項目	設定値
шл:	DI 2 DI 3	Units	256~65535: Other-units ~
バージョン:	DI 4 DI 5	Other-units Number	256
	DI 6 DI 7	Max Pres Value	999999
ステータス:	DI 8 DI 9	Scale	● floatScale ○ integerScale
	DI 10 DI 11		1.0000
エラーログ:	DI 12 DI 13	Prescale(multiplier)	1
	DI 14 DI 15	Prescale(Divider)	1
	DI 16 DI 1 Accumulator		
	DI 2 Accumulator DI 3 Accumulator		
	DI 4 Accumulator DI 5 Accumulator	v	
	,ファイル保存		設定値書き込み

画面 7.6 WRBI-DI16 DI Accumlator オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は入力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。
- (3) [設定項目]の[Max Pres Value]を設定します。
 [Max Pres Value]は Present_Value の最大値を設定します。
- ④ [設定項目]の[Scale]を設定します。
 [Scale]は Present_Value 読出し時に、読出し側で乗じる値として、スケール値を設定します。
 [floatScale]を選択した場合、乗じる値を直に設定。[integerScale]を選択した場合、乗じる値を 10 のべき乗で設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Prescale(multiplier)]を設定します。
 [Prescale(multiplier)]は1パルスに対する変換係数の分子を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[Prescale(Divider)]を設定します。
 [Prescale(Divider)]は1パルスに対する変換係数の分母を設定します。

7-2-2. WRBI-DIO8R の設定

オブジェクト		プロパティ	範囲	初期値
Device Config		Model	-	WRBI-DIO8R
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO
		Location	半角 32 文字*1	"Customer Location"
		Description	半角 40 文字 ^{※1}	"Customer
				Description DIO8R"
		UTCOffset	±780	-540
		APDUTimeout	1~65535	6000
		NumberOfAPDURetries	1~3	3
		MaxMaster	1~127	127
		MaxInfoFrames	1~65535	1
		TusageTimeout	30~100	50
		NretryToken	0~5	1
		OutputMode 1ch/2ch	DO or RUN/STOP	RUN/STOP
		OutputMode 3ch/4ch	DO or RUN/STOP	RUN/STOP
		OutputMode 5ch/6ch	DO or RUN/STOP	RUN/STOP
		OutputMode 7ch/8ch	DO or RUN/STOP	RUN/STOP
DI 1	BI-1	Inactive Text	半角 20 文字 ^{※1}	"OFF"
		Active Text	半角 20 文字 ^{※1}	"ON"
		Polarity	Normal/Reverse	Normal
DI 2 ~ DI 8	BI-2~BI-8	※ 2		
DO STATUS 1	BI-9	Inactive Text	半角 20 文字 ^{※1}	"OFF"
		Active Text	半角 20 文字 ^{※1}	"ON"
		Polarity	Normal/Reverse	Normal
DO STATUS 2 ~ DO STATUS 8	BI-10∼BI-16	※ 3		
DO 1 💥 4	BO-1	Inactive Text	半角 20 文字 ^{※1}	"OFF"
		Active Text	半角 20 文字 ^{※1}	"ON"
		Polarity	Normal/Reverse	Normal
		Minimum Off Time	0~4294967295	0
		Minimum On Time	0~4294967295	0
		Relinquish Default	OFF/ON	OFF
		Hed Controller	0~5	0
		Restore Command	優先度 1~16	優先度 6,7:OFF
		Priority	各 ON/OFF	それ以外: ON
		Ignore Relinquish	OFF/ON	ON
		Default		
		Local Control	OFF/ON	OFF
		Time Of One shot	1~6553	0
DO 2 ~ DO 8 ※4	BO-2~BO-8	※ 5		
RUN/STOP 1 ※4	BO-9	Inactive Text	半角 20 文字*1	"STOP"
		Active Text	半角 20 文字*1	"RUN"
		Polarity	Normal/Reverse	Normal
		Minimum Off Time	0~4294967295	0
		Minimum On Time	0~4294967295	0
		Relinquish Default	OFF/ON	OFF
		Heavy Equip Delay	0~255	0
		Hed Controller	0~5	0

表 7.2 WRBI-DIO8Rの設定一覧

オブジェクト	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値
		Restore Command	優先度 1~16	優先度 6,7:OFF
		Priority	各 ON/OFF	それ以外: ON
		Ignore Relinquish	OFF/ON	ON
		Default		
		Local Control	OFF/ON	OFF
		Time Of One shot	1~6553	2
RUN/STOP 2 ~	BO-10~BO-12	※ 6		
RUN/STOP 4 💥 4				
DI 1 Accumulator	Accumulator-1	Units	0~236	95(No-units)
		(Other-units Number)	256~65535	
		Max Pres Value	0~99999999	999999
		Scale	floatScale	1.0000
			$\pm 99999.9999^{*8}$	
			integerScale	
			-128~127	
		Prescale(multiplier)	1~65535	1
		Prescale(Divider)	1~65535	1
DI 2 Accumulator ~	Accumulator-2~	×7		
DI 8 Accumulator	Accumulator-8			

※1:全角文字は半角2文字として扱います。

※2:[DI 1]と同様のため省略します。

※3:[DO STATUS 1]と同様のため省略します。

※4: [DI N]、 [RUN/STOP N]は [Output Mode Xch/Ych]の設定により、該当 CH のみ表示されます。

※5:[DO 1]と同様のため省略します。

※6: [RUN/STOP 1]と同様のため省略します。

※7: [DI 1 Accumulator]と同様のため省略します。

※8:BACnet 通信により範囲外の値に設定されている場合は、上限値または下限値となります。

Device Config オブジェクトの設定

【オブジェクト選択】より[Device Config]を選択します。

🐵 WRBI Configuration Tool				-	×	
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8F	{	▽ 実行		
型式:	設定ファイル参照	参照				
	設定値メンテナンス					
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト			
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値		
	DI 2 DI 3		Model	WRBI-DIO8R	^	
バージョン:	DI 4 DI 5		DeviceInstance	AUTO	*	
	DI 6 DI 7		Location	Customer Location		
<u>ステータス:</u>	DI 8 DO STATUS 1		Description	Customer Description DIO8R		
	DO STATUS 2 DO STATUS 3		UTCOffset	-540	÷	
エラーログ:	DO STATUS 4 DO STATUS 5		APDUTimeout	6000	÷	
	DO STATUS 6 DO STATUS 7		NumberOfAPDURetries	3	+	
	DO STATUS 8 RUN/STOP 1		MaxMaster	127	÷	
	RUN/STOP 2 RUN/STOP 3		MaxInfoFrames	1	÷	
	RUN/STOP 4 DI 1 Accumulator	~	TusageTimeout	50	÷ v	
	7	ァイル保存		設定値書き込み		

画面 7.7 WRBI-DIO8R DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-DIO8R」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れると自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- ④ [設定項目]の[Location]を設定します。[Location]は機器の所在を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します。
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ③ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上の最大マスターアドレス数を設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン取得時に送信可能なフレーム数を設定します。
- [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
- [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。
- [設定項目]の[OutputMode 1ch/2ch]を設定します。
 [OutputMode 1ch/2ch]は出力 1ch および 2ch のモードを設定します。
 [DO]は汎用モードとして使用します。
 [RUN/STOP]は発停モードとして使用します。出力 1ch が DO(発)、出力 2ch が DO(停)となります。
 汎用モード/発停モードについては『10-4. 出力モードについて』を参照してください。
- (④ [設定項目]の[OutputMode 3ch/4ch]を設定します。
 [OutputMode 3ch/4ch]は出力 3ch および 4ch のモードを設定します。
 [DO]は汎用モードとして使用します。
 [RUN/STOP]は発停モードとして使用します。出力 3ch が DO(発)、出力 4ch が DO(停)となります。
 汎用モード/発停モードについては『10-4. 出力モードについて』を参照してください。
- (5) [設定項目]の[OutputMode 5ch/6ch]を設定します。
 [OutputMode 5ch/6ch]は出力 5ch および 6ch のモードを設定します。
 [DO]は汎用モードとして使用します。
 [RUN/STOP]は発停モードとして使用します。出力 5ch が DO(発)、出力 6ch が DO(停)となります。
 汎用モード/発停モードについては『10-4. 出力モードについて』を参照してください。
- (1) [設定項目]の[OutputMode 7ch/8ch]を設定します。
 [OutputMode 7ch/8ch]は出力 7ch および 8ch のモードを設定します。
 [DO]は汎用モードとして使用します。
 [RUN/STOP]は発停モードとして使用します。出力 7ch が DO(発)、出力 8ch が DO(停)となります。
 汎用モード/発停モードについては『10-4. 出力モードについて』を参照してください。



[設定項目]の[OutputMode Xch/Ych]は、BACnet 通信上では参照/設定することはできません。 本ソフトウェア上で参照/設定してください。 ※X、Y は設定する CH です

DI オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DI N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

🤓 WRBI Configuration Tool					_	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8	२		~ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照				
	設定値メンテナンス					
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト			
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値		
	DI 2 DI 3		Inactive Text	OFF		
バージョン:	DI 4 DI 5		Active Text	ON		
	DI 6 DI 7		Polarity	Norma	I 🔿 Reverse	
<u>ステータス:</u>	DI 8 DO STATUS 1					
	DO STATUS 2 DO STATUS 3					
エラーログ:	DO STATUS 4 DO STATUS 5					
	DO STATUS 6 DO STATUS 7					
	DO STATUS 8 BUN/STOP 1					
	RUN/STOP 2 BUN/STOP 3					
	RUN/STOP 4 DI 1 Accumulator	~				
	7	アイル保存		設定値割	書き込み	

画面 7.8 WRBI-DIO8R DI オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(入力 OFF)状態の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(入力 ON)状態の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [Polarity]は入力の論理(極性:Normal=入力 Hi、Reverse=入力 Low)を設定します。

DO STATUS オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DO STATUS N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

🥶 WRBI Configuration Tool					_	\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8	R	~	実行	
型式:	設定ファイル参照	参照				
	設定値メンテナンス					
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト			
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値		
	DI 2 DI 3		Inactive Text	OFF		
バージョン:	DI 4 DI 5		Active Text	ON		
	DI 6 DI 7		Polarity	Normal	⊖ Reverse	
ステータス:	DI 8 DO STATUS 1	_				1
	DO STATUS 2 DO STATUS 3					
エラーログ:	DO STATUS 4					
	DO STATUS 6 DO STATUS 7					
	DO STATUS 8 BUN/STOP 1					
	RUN/STOP 2 BUN/STOP 3					
	RUN/STOP 4	~				
		▽イル保存		いたので、「いた」のでは、「いた」では、「いい」でいい」でいい。」。	i入み	
					207	

画面 7.9 WRBI-DIO8R DO STATUS オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(出力 OFF)状態の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(出力 ON)状態の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [Polarity]は出力の論理(極性:Normal=出力 Hi、Reverse=出力 Low)を設定します。

DO オブジェクトの設定

【オブジェクト選択】より[DO N]を選択します。
 [Device Config]の[OutputMode Xch/Ych]にて[RUN/STOP]に設定したチャンネルは表示されません。
 N は設定したいチャンネル、X/Y は対象チャンネルの番号です。
 (1 = 1ch/2ch、2 = 3ch/4ch、3 = 5ch/6ch、4 = 7ch/8ch)

🐵 WRBI Configuration Tool				-	\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)					
	設定				
機器接続	設定値取得方法選択				
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8F	२	~ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照			
	設定値メンテナンス				
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト		
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値	
出力:	DI 2 DI 3		Inactive Text	OFF	^
バージョン:	DI 4 DI 5		Active Text	ON	
	DI 6 DI 7		Polarity	Normal	
<u>ステータス:</u>	DI 8 DO STATUS 1		Minimum Off Time	0	
	DO STATUS 2 DO STATUS 3		Minimum On Time	0	
エラーログ:	DO STATUS 4 DO STATUS 5		Relinguish Default	● OFF ○ ON	
	DO STATUS 6 DO STATUS 7		Hed Controller	0	
	DO STATUS 8 DO 1		Restore Command Priority		
	DO 2 DO 3				
	DO 4 DO 5	~			~
	7	ァイル保存		設定値書き込み	

画面 7.10 WRBI-DIO8R DO オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(出力 OFF)状態の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(出力 ON)状態の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [[Polarity]は出力の論理(極性:Normal=出力 Hi、Reverse=出力 Low)を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Minimum Off Time]を設定します。
 [Minimum Off Time]は出力 OFF 切り替え時の最小 OFF 時間を設定します。
 単位は秒です。
- ⑥ [設定項目]の[Minimum On Time]を設定します。
 [Minimum On Time]は出力 ON 切り替え時の最小 ON 時間を設定します。
 単位は秒です。
- ⑦ [設定項目]の[Relinquish Default]を設定します。
 [Relinquish Default]は出力のデフォルト値を設定します。
- ⑧ [設定項目]の[Hed Controller]を設定します。
 [Hed Controller]は上位システムでの管理に用いる電源系統番号を設定します。

- ⑨ [設定項目]の[Restore Command Priority]を設定します。
 [Restore Command Priority]は Priority_Array(優先度配列)の配列数と一致する 16bit のフラグとなっており、Priority_Array の内容を復電時に記憶するかどうかを設定します。
 チェックをいれた配列(複数選択可)の内容が記憶されます。
 設定値の 1 が配列インデックス 1(最高優先度)に相当し、16 が配列インデックス 16(最低優先度)に相当します。
- ① [設定項目]の[Ignore Relinquish Default]を設定します。
 [Ignore Relinquish Default]は電源投入時の出力の有効/無効、および Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定したデフォルト出力を行うかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、起動時には復元した PriorityArray と RelinquishDefault を評価し、出力を行います。また、Priority_Array がすべて NULL になったとき、[Relinquish Default]で設定した値を出力します。
 [ON]のとき、起動時には復元した PriorityArray と RelinquishDefault によらず、出力を行いません。また Priority_Array がすべて NULL になったとき、[Relinquish Default]で設定した値を出力します。
- [設定項目]の[Local Control]を設定します。
 [Local Control]は Priority_Array の配列インデックス 16 に対する指示を受け付けるかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、指示を受け付けます。
 [ON]のとき、指示を受け付けません。
- ② [設定項目]の[Time Of One shot]を設定します。
 [Time Of One shot]は出力のワンショット時間を秒単位で設定します。
 0 を設定時ラッチ出力動作、0 以外設定時ワンショット出力を行います。

RUN/STOP オブジェクトの設定

[オブジェクト選択]より[RUN/STOP N]を選択します。
 [Device Config]の[OutputMode Xch/Ych]にて[DO]に設定したチャンネルは表示されません。
 N は設定したいチャンネル、X/Y は対象チャンネルの番号です。
 (1 = 1ch/2ch、2 = 3ch/4ch、3 = 5ch/6ch、4 = 7ch/8ch)

🐵 WRBI Configuration Tool				- 🗆	\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)					
	設定				
機器接続	設定値取得方法選択				
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8F	2	→ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照			
	設定値メンテナンス				
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト		
шт.	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値	
	DI 2 DI 3		Inactive Text	STOP	^
バージョン:	DI 4 DI 5		Active Text	RUN	
	DI 6 DI 7		Polarity	Normal	
<u>ステータス:</u>	DI 8 DO STATUS 1		Minimum Off Time	0	
	DO STATUS 2 DO STATUS 3		Minimum On Time	0	
エラーログ:	DO STATUS 4 DO STATUS 5		Relinquish Default	● OFF ○ ON	
	DO STATUS 6 DO STATUS 7		Heavy Equip Delay	0	
	DO STATUS 8 RUN/STOP 1		Hed Controller	0	
	RUN/STOP 2 RUN/STOP 3		Restore Command Priority		
	RUN/STOP 4 DI 1 Accumulator	~			~
	7	ァイル保存		設定値書き込み	

画面 7.11 WRBI-DIO8R RUN/STOP オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(停指示状態)の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(発指示状態)の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [Polarity]は出力の論理(極性:Normal=出力 Hi、Reverse=出力 Low)を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Minimum Off Time]を設定します。
 [Minimum Off Time]は出力 OFF 切り替え時の最小 OFF 時間を設定します。
 単位は秒です。
- ⑥ [設定項目]の[Minimum On Time]を設定します。
 [Minimum On Time]は出力 ON 切り替え時の最小 ON 時間を設定します。
 単位は秒です。
- ⑦ [設定項目]の[Relinquish Default]を設定します。
 [Relinquish Default]は出力のデフォルト値を設定します。
- ⑧ [設定項目]の[Heavy Equip Delay]を設定します。
 [Heavy Equip Delay]は起動ディレイ時間を秒単位で設定します。

- ③ [設定項目]の[Hed Controller]を設定します。
 [Hed Controller]は上位システムでの管理に用いる電源系統番号を設定します。
- ① [設定項目]の[Restore Command Priority]を設定します。
 [Restore Command Priority]は Priority_Array(優先度配列)の配列数と一致する 16bit のフラグとなっており、Priority_Array の内容を復電時に記憶するかどうかを設定します。
 チェックをいれた配列(複数選択可)の内容が記憶されます。
 設定値の 1 が配列インデックス 1(最高優先度)に相当し、16 が配列インデックス 16(最低優先度)に相当します。
- [設定項目]の[Ignore Relinquish Default]を設定します。
 [Ignore Relinquish Default]は Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定したデフォルト出力を行うかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定した値を出力します。
 [ON]のとき、Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定した値に関わらず出力を維持します。
- ② [設定項目]の[Local Control]を設定します。
 [Local Control]は Priority_Array の配列インデックス 16 に対する指示を受け付けるかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、指示を受け付けます。
 [ON]のとき、指示を受け付けません。
- [設定項目]の[Time Of One shot]を設定します。
 [Time Of One shot]は出力のワンショット時間を秒単位で設定します。

DI Accumulator オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DI N Accumulator]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

🥶 WRBI Configuration Tool				—	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)					
	設定				
機器接続	設定値取得方法選択				
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8F	l	▽ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照			
	設定値メンテナンス				
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト		
	DI 7 DI 8	^	設定項目	設定値	
	DO STATUS 1 DO STATUS 2		Units	256~65535:Other-units 🗸 🗸	
バージョン:	DO STATUS 3 DO STATUS 4		Other-units Number	256	
	DO STATUS 5 DO STATUS 6		Max Pres Value	999999 🚖	
ステータス:	DO STATUS 7 DO STATUS 8		Scale	● floatScale ○ integerScale	
	RUN/STOP 1 BUN/STOP 2			1.0000	
エラーログ:	RUN/STOP 3 RUN/STOP 4		Prescale(multiplier)	1	
	DI 1 Accumulator DI 2 Accumulator		Prescale(Divider)	1	
	DI 3 Accumulator				
	DI 4 Accumulator DI 5 Accumulator				
	DI 6 Accumulator				
	DI 8 Accumulator	*			
	71	гイル保存		設定値書き込み	

画面 7.12 WRBI-DIO8R DI Accumlator オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は入力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。
- (3) [設定項目]の[Max Pres Value]を設定します。
 [Max Pres Value]は Present_Value の最大値を設定します。
- ④ [設定項目]の[Scale]を設定します。
 [Scale]は Present_Value 読出し時に、読出し側で乗じる値として、スケール値を設定します。
 [floatScale]を選択した場合、乗じる値を直に設定。[integerScale]を選択した場合、乗じる値を 10 のべき乗で設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Prescale(multiplier)]を設定します。
 [Prescale(multiplier)]は1パルスに対する変換係数の分子を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[Prescale(Divider)]を設定します。
 [Prescale(Divider)]は1パルスに対する変換係数の分母を設定します。

7-2-3. WRBI-DIO8Vの設定

	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		元	
オブジェクト	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値
Device Config		Model	-	WRBI-DIO8V
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO
		Location	半角 32 文字 ^{※1}	"Customer Location"
		Description	半角 40 文字 ^{※1}	"Customer
				Description DIO8V"
		UTCOffset	±780	-540
		APDUTimeout	1~65535	6000
		NumberOfAPDURetries	1~3	3
		MaxMaster	1~127	127
		MaxInfoFrames	1~65535	1
		TusageTimeout	30~100	50
		NretryToken	0~5	1
DI 1	BI-1	Inactive Text	半角 20 文字※1	"OFF"
		Active Text	半角 20 文字 ^{※1}	"ON"
		Polarity	Normal/Reverse	Normal
	BI-2~BI-8	×2		
DO STATUS 1	BI-9	Inactive Text	半角 20 文字 ^{※1}	"OFF"
0001/1001		Active Text		"ON"
		Polarity	Normal/Reverse	Normal
	BI-10∼BI-16			Norma
DO STATUS 8	DI 10 ° DI 10	<u>~0</u>		
	B0-1	Inactive Text		"STOP"
		Active Text	牛月 20 大宁 半角 20 文字※1	"RUN"
		Polority	Тра Normal	Normal
			Normai	
			0~4294907295	0
		Delinewich Default	0~4294907295	
				OFF
		Heavy Equip Delay	0~200	0
		Hed Controller	0~5	U 原生 <u>中</u>
		Restore Command	僾尤皮 ~ 0	愛先度 6,/:OFF
		Priority	谷 UN/UFF	それ以外: UN
		Ignore Relinquish	OFF/ON	ON
		Default		0.55
		Local Control		OFF
		Time Of One shot	1~6553	2
	B0-2~B0-4	**4		
RUN/STOP 4		11.1	0.000	
DI I Accumulator	Accumulator-1	Units	0~236	95(No-units)
		(Other-units Number)	256~65535	
		Max Pres Value	0~99999999	999999
		Scale	floatScale	1.0000
			±99999.9999	
			IntegerScale	
				1
		Prescale(multiplier)	1~65535	
		Prescale(Divider)	1~65535	1
DI 2 Accumulator ~	Accumulator-2~	**5		
DI 8 Accumulator	Accumulator-8			

表 7.3 WRBI-DIO8Vの設定一覧

※1:全角文字は半角2文字として扱います。

- ※2:[DI 1]と同様のため省略します。
- ※3:[DO STATUS 1]と同様のため省略します。
- ※4:[RUN/STOP 1]と同様のため省略します。
- ※5:[DI 1 Accumulator]と同様のため省略します。
- ※6:BACnet 通信により範囲外の値に設定されている場合は、上限値または下限値となります。

Device Config オブジェクトの設定

【オブジェクト選択】より[Device Config]を選択します。

🐵 WRBI Configuration Tool				-		×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8\	(▽ 実行		
型式:	設定ファイル参照	参照				
	設定値メンテナンス					
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト			
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値		
	DI 2 DI 3		Model	WRBI-DIO8V		^
バージョン:	DI 4 DI 5		DeviceInstance	AUTO	- 	
	DI 6 DI 7		Location	Customer Location		
<u>ステータス:</u>	DI 8 DO STATUS 1		Description	Customer Description DIO8V		
	DO STATUS 2 DO STATUS 3		UTCOffset	-540	÷	
エラーログ:	DO STATUS 4 DO STATUS 5		APDUTimeout	6000	-	
	DO STATUS 6 DO STATUS 7		NumberOfAPDURetries	3	-	
	DO STATUS 8 RUN/STOP 1		MaxMaster	127	-	
	RUN/STOP 2 RUN/STOP 3		MaxInfoFrames	1	÷	
	RUN/STOP 4 DI 1 Accumulator	~	TusageTimeout	50	-	~
	7	ァイル保存		設定値書き込み		

画面 7.13 WRBI-DIO8V DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-DIO8V」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れると自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- ④ [設定項目]の[Location]を設定します。[Location]は機器の所在を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します。
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ③ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上のマスターアドレス数を設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時に送信可能なフレーム数を設定します。
- [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
- ② [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。

DIオブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DI N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

WRBI Configuration Tool						_	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)							
	設定						
機器接続	設定値取得方法選択						
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8	V		\sim	実行	
型式:	設定ファイル参照	参照					
	設定値メンテナンス						
እ	オブジェクト選択		設定値リスト				
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定	値		
出力:	DI 2 DI 3		Inactive Text	OFF			
バージョン:	DI 4 DI 5		Active Text	ON			
	DI 6 DI 7		Polarity	No	ormal 🔿 Re	everse	
<u>ステータス:</u>	DI 8 DO STATUS 1						
	DO STATUS 2 DO STATUS 3						
エラーログ:	DO STATUS 4 DO STATUS 5						
	DO STATUS 6 DO STATUS 7						
	DO STATUS 8 BUN/STOP 1						
	RUN/STOP 2 BUN/STOP 3						
	RUN/STOP 4 DL1 Accumulator	~					
		- 人山(星方		14-	「病事会決立		
		r1701 ж 1 5		言又足	二回音で込め		

画面 7.14 WRBI-DIO8V DI オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(入力 OFF)状態の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(入力 ON)状態の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [Polarity]は入力の論理(極性:Normal=入力 Hi、Reverse=入力 Low)を設定します。
DO STATUS オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DO STATUS N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

WRBI Configuration Tool					_	\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8	/	×	/ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照				
	設定値メンテナンス					
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト			
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値		
	DI 2 DI 3		Inactive Text	OFF		
バージョン:	DI 4 DI 5		Active Text	ON		
	DI 6 DI 7		Polarity	Normal	⊖ Reverse	
ステータス:	DI 8 DO STATUS 1	_				
	DO STATUS 2 DO STATUS 3					
エラーログ:	DO STATUS 4					
	DO STATUS 6 DO STATUS 7					
	DO STATUS 8 BUN/STOP 1					
	RUN/STOP 2 BUN/STOP 3					
	RUN/STOP 4 DL1 Accumulator	~				
	7	アイル保存			き込み	

画面 7.15 WRBI-DIO8V DO STATUS オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(出力 OFF)状態の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(出力 ON)状態の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [Polarity]は出力の論理(極性:Normal=出力 Hi、Reverse=出力 Low)を設定します。

RUN/STOP オブジェクトの設定

 [オブジェクト選択]より[RUN/STOP N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。 (1 = 1ch/2ch、2 = 3ch/4ch、3 = 5ch/6ch、4 = 7ch/8ch)

🐵 WRBI Configuration Tool				– 🗆 X
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)				
	設定			
機器接続	設定値取得方法選択			
接待機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8	V	→ 実行
型式:	設定ファイル参照	参照		
	設定値メンテナンス			
እ	オブジェクト選択		設定値リスト	
	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値
	DI 2 DI 3		Inactive Text	STOP
	DI 4 DI 5		Active Text	RUN
			Polarity	Normal Reverse
	DI 8 DO STATUS 1		Minimum Off Time	0
	DO STATUS 2 DO STATUS 3		Minimum On Time	0
<u>エラーログ:</u>	DO STATUS 4 DO STATUS 5		Relinguish Default	OFF ON
	DO STATUS 6 DO STATUS 7		Heavy Equip Delay	0
	DO STATUS 8 BUN/STOP 1		Hed Controller	0
	RUN/STOP 2 RUN/STOP 3		Restore Command Priority	
	RUN/STOP 4 DI 1 Accumulator	~		
	7	ァイル保存		設定値書き込み

画面 7.16 WRBI-DIO8V RUN/STOP オブジェクト画面

- [設定項目]の[Inactive Text]を設定します。
 [Inactive Text]は Inactive(停指示状態)の説明を設定します。
- [設定項目]の[Active Text]を設定します。
 [Active Text]は Active(発指示状態)の説明を設定します。
- ④ [設定項目]の[Polarity]を設定します。
 [Polarity]は出力の論理を設定します。
 極性は固定で Normal=出力 Hi となります。
- ⑤ [設定項目]の[Minimum Off Time]を設定します。
 [Minimum Off Time]は出力 OFF 切り替え時の最小 OFF 時間を設定します。
 単位は秒です。
- ⑥ [設定項目]の[Minimum On Time]を設定します。
 [Minimum On Time]は出力 ON 切り替え時の最小 ON 時間を設定します。
 単位は秒です。
- ⑦ [設定項目]の[Relinquish Default]を設定します。
 [Relinquish Default]は出力のデフォルト値を設定します。
- ⑧ [設定項目]の[Heavy Equip Delay]を設定します。
 [Heavy Equip Delay]は起動ディレイ時間を秒単位で設定します。
- ⑨ [設定項目]の[Hed Controller]を設定します。
 [Hed Controller]は上位システムでの管理に用いる電源系統番号を設定します。

- ① [設定項目]の[Restore Command Priority]を設定します。
 [Restore Command Priority]は Priority_Array(優先度配列)の配列数と一致する 16bit のフラグとなっており、Priority_Array の内容を復電時に記憶するかどうかを設定します。
 チェックをいれた配列(複数選択可)の内容が記憶されます。
 設定値の 1 が配列インデックス 1(最高優先度)に相当し、16 が配列インデックス 16(最低優先度)に相当します。
- [設定項目]の[Ignore Relinquish Default]を設定します。
 [Ignore Relinquish Default]は Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定したデフォルト出力を行うかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定した値を出力します。
 [ON]のとき、Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定した値に関わらず出力を維持します。
- ② [設定項目]の[Local Control]を設定します。
 [Local Control]は Priority_Array の配列インデックス 16 に対する指示を受け付けるかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、指示を受け付けます。
 [ON]のとき、指示を受け付けません。
- [設定項目]の[Time Of One shot]を設定します。
 [Time Of One shot]は出力のワンショット時間を秒単位で設定します。

DI Accumulator オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[DI N Accumulator]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

🤓 WRBI Configuration Tool				- 🗆 X
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)				
	設定			
機器接続	設定値取得方法選択			
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-DIO8\	/	∨ 実行
5.	設定ファイル参照	参照		
	設定値メンテナンス			
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト	
	DI 7 DI 8	^	設定項目	設定値
出力:	DO STATUS 1 DO STATUS 2		Units	256~65535:Other-units ~
バージョン:	DO STATUS 3 DO STATUS 4		Other-units Number	256
	DO STATUS 5 DO STATUS 6		Max Pres Value	999999 🚖
ステータス:	DO STATUS 7 DO STATUS 8		Scale	● floatScale ○ integerScale
	RUN/STOP 1 RUN/STOP 2			1.0000
エラーログ:	RUN/STOP 3 RUN/STOP 4		Prescale(multiplier)	1
	DI 1 Accumulator DI 2 Accumulator		Prescale(Divider)	1
	DI 3 Accumulator			•
	DI 4 Accumulator DI 5 Accumulator			
	DI 6 Accumulator			
	DI 8 Accumulator	× .		
	7:	ァイル保存		設定値書き込み

画面 7.17 WRBI-DIO8V DI Accumlator オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は入力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。
- (設定項目)の[Max Pres Value]を設定します。
 [設定項目]の[Max Pres Value]を設定します。
 [Max Pres Value]は Present_Value の最大値を設定します。
- ④ [設定項目]の[Scale]を設定します。
 [Scale]は Present_Value 読出し時に、読出し側で乗じる値として、スケール値を設定します。
 [floatScale]を選択した場合、乗じる値を直に設定。[integerScale]を選択した場合、乗じる値を 10 のべき乗で設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Prescale(multiplier)]を設定します。
 [Prescale(multiplier)]は1パルスに対する変換係数の分子を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[Prescale(Divider)]を設定します。
 [Prescale(Divider)]は1パルスに対する変換係数の分母を設定します。

7-2-4. WRBI-AI8 の設定

表 7.4 WRBI-AI8 の設定一覧								
オブジェクト	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値				
Device Config		Model	-	WRBI-AI8				
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO				
		Location	半角 32 文字 ^{※1}	"Customer Location"				
		Description	半角 40 文字 ^{※1}	"Customer				
				Description AI8"				
		UTCOffset	±780	-540				
		APDUTimeout	1~65535	6000				
		NumberOfAPDURetries	1~3	3				
		MaxMaster	1~127	127				
		MaxInfoFrames	1~65535	1				
		TusageTimeout	30~100	50				
		NretryToken	0~5	1				
AI 1	AI-1	Units	0~236	98(Percent)				
		(Other-units Number)	256~65535					
		High Scale	± 99999.9999	100.0000				
		Low Scale	± 999999.9999	0.0000				
		Low cut	有効:±99999.9999	無効				
			無効					
AI 2 ~AI 8	AI-2~AI-8	※ 2						

※1:全角文字は半角2文字として扱います。 ※2:[AI 1]と同様のため省略します。

Device Config オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[Device Config]を選択します。

🐵 WRBI Configuration Tool						-		\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)								
	設定							
機器接続	設定値取得方法選択							
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-AI8			~	美	行	
型式:	設定ファイル参照	参照						
	設定値メンテナンス							
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト					
	Device Config AI 1		設定項目		設定値			
	AI 2 AI 3		Model		WRBI-AI8			^
バージョン:	AI 4 AI 5		DeviceInstance		🗹 AUTO		* *	
	AI 6 AI 7		Location		Customer Lo	ocation		
<u>ステータス:</u>	AI 8		Description		Customer De	escription AI8		
			UTCOffset		-540		÷	
エラーログ:			APDUTimeout		6000		÷	
			NumberOfAPDURetr	ies	3		÷	
			MaxMaster		127		÷	
			MaxInfoFrames		1		*	
			TusageTimeout		50		-	~
	71	ァイル保存			設定値書き	込み		

画面 7.18 WRBI-AI8 DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-AI8」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れると自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- ④ [設定項目]の[Location]を設定します。[Location]は機器の所在を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ③ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上のマスターアドレス数を設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時に送信可能なフレーム数を設定します。
- [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
- [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。

AI オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[AI N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

WRBI Configuration Tool			– 🗆 X
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)			
	設定		
機器接続	設定値取得方法選択		
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択 WRBI-AI8		→ 実行
型式:	設定ファイル参照 参照		
	設定値メンテナンス		
入力:	オブジェクト選択	設定値リスト	
	Device Config AL 1	設定項目	設定値
	AI 2 AI 3	Units	256~65535:Other-units 🗸
バージョン:	AI 4 AI 5	Other-units Number	256
	AI 6 AI 7	High Scale	100.0000
ステータス:	AI 8	Low Scale	0.0000
		Low cut	● OFF ○ ON
I5-07:			0.0000
	ファイル保存		設定値書き込み

画面 7.19 WRBI-AI8 AI オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は入力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。
- (3) [設定項目]の[High Scale]を設定します。
 [High Scale]は計測範囲上限値に対する変換後の値を設定します。
- ④ [設定項目]の[Low Scale]を設定します。
 [Low Scale]は計測範囲下限値に対する変換後の値を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Low cut]を設定します。
 [ON]を選択した場合、[Low cut]に設定した値未満の入力は[Low Scale]の値となります。
 [OFF]を選択した場合、[Low cut]は未設定となります。



[設定項目]の[High Scale]、[Low Scale]、[Low cut]は、BACnet 通信上では参照/設定することはできません。 ホンフトウェアトで参照/設定」 てください

本ソフトウェア上で参照/設定してください。

7-2-5. WRBI-RI8 の設定

オブジェクト	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値
Device Config		Model	-	WRBI-RI8
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO
		Location	半角 32 文字 ^{※1}	"Customer Location"
		Description	半角 40 文字 ^{※1}	"Customer
				Description RI8"
		UTCOffset	±780	-540
		APDUTimeout	1~65535	6000
		NumberOfAPDURetries	1~3	3
		MaxMaster	1~127	127
		MaxInfoFrames	1~65535	1
		TusageTimeout	30~100	50
		NretryToken	0~5	1
RI 1	AI-1	Units	0~236	62(Degrees-Celsius)
		(Other-units Number)	256~65535	
RI 2 ~RI 8	AI-2~AI-8	※ 2		

表 75 WRRI-RIAの設定一覧

※1:全角文字は半角2文字として扱います。 ※2:[RI 1]と同様のため省略します。

Device Config オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[Device Config]を選択します。

🐵 WRBI Configuration Tool					_ 🗆	\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-RI8		~	実行	
型式:	設定ファイル参照	参照				
	設定値メンテナンス					
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト			
	Device Config RI 1		設定項目	設定値		
±);	RI 2 RI 3		Model	WRBI-RI8		^
バージョン:	RI 4 RI 5		DeviceInstance	AUTO	4	
	RI 6 RI 7		Location	Customer Loc	ation	
<u>ステータス:</u>	RI 8		Description	Customer Des	cription RI8	
			UTCOffset	-540	4	
エラーログ:			APDUTimeout	6000	-	
			NumberOfAPDURetries	3	4	
			MaxMaster	127	4	
			MaxInfoFrames	1	4	
			TusageTimeout	50		-
	7	ァイル保存		設定値書き込	ት ት	

画面 7.20 WRBI-RI8 DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-RI8」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れると自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- ④ [設定項目]の[Location]を設定します。
 [Location]は機器の所在を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ③ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上のマスターアドレス数を設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時に送信可能なフレーム数を設定します。
- [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
- [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。

RI オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[RI N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

~
÷

画面 7.21 WRBI-RI8 RI オブジェクト画面

② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は入力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。

7-2-6. WRBI-MAI8 の設定

オブジェクト	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値
Device Config		Model	-	WRBI-MAI8
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO
		Location	半角 32 文字 ^{※1}	"Customer Location"
		Description	半角 40 文字 ^{※1}	"Customer
				Description MAI8"
		UTCOffset	±780	-540
		APDUTimeout	1~65535	6000
		NumberOfAPDURetries	1~3	3
		MaxMaster	1~127	127
		MaxInfoFrames	1~65535	1
		TusageTimeout	30~100	50
		NretryToken	0~5	1
AI 1	AI-1	Units	0~236	98(Percent)
		(Other-units Number)	256 ~ 65535	
		High Scale	± 99999.9999	100.0000
		Low Scale	± 99999.9999	0.0000
		Low cut	有効:±99999.9999	無効
			無効	
AI 2 ~ AI 4	AI-2~AI-4	※ 2		
RI 1	AI-5	Units	0~236	62(Degrees-Celsius)
		(Other-units Number)	256~65535	
RI 2 ~RI 4	AI-6~AI-8	X 3		

表 7.6 WRBI-MAI8の設定一覧

※1:全角文字は半角2文字として扱います。

※2:[AI 1]と同様のため省略します。

※3:[RI 1]と同様のため省略します。

Device Config オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[Device Config]を選択します。

🙄 WRBI Configuration Tool						_		\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)								
	設定							
機器接続	設定値取得方法選択							
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択	WRBI-MAI8			~	実行	Ŧ	
型式:	設定ファイル参照	参照						
	設定値メンテナンス							
ለታ:	オブジェクト選択		設定値リスト					
	Device Config AI 1		設定項目		設定値			
	AI 2 AI 3		Model		WRBI-MAI8			^
バージョン:	AI 4 RI 1		DeviceInstance		🗹 AUTO		*	
	RI 2 RI 3		Location		Customer Lo	ocation		
ステータス:	RI 4		Description		Customer De	escription MAI	8	
			UTCOffset		-540		-	
エラーログ:			APDUTimeout		6000		-	
			NumberOfAPDURetri	es	3		-	
			MaxMaster		127		÷	
			MaxInfoFrames		1		÷	
			TusageTimeout		50		-	~
	71	rイル保存			設定値書き	込み		

画面 7.22 WRBI-MAI8 DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-MAI8」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れると自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- ④ [設定項目]の[Location]を設定します。[Location]は機器の所在を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します。
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ③ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上のマスターアドレス数を設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時に送信可能なフレーム数を設定します。
- [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
- [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。

AI オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[AI N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

WRBI Configuration Tool			– 🗆 X
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)			
	設定		
機器接続	設定値取得方法選択		
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択 WRBI-MAI8	I	▽ 実行
型式:	設定ファイル参照 参照		
	設定値メンテナンス		
እ	オブジェクト選択	設定値リスト	
	Device Config AL 1	設定項目	設定値
	AI 2 AI 3	Units	256~65535:Other-units ~
バージョン:	AI 4 RI 1	Other-units Number	256
	RI 2 RI 3	High Scale	100.0000
ステータス:	RI 4	Low Scale	0.0000
		Low cut	● OFF ○ ON
エラーログ:			0.0000
	ファイル保存		設定値書き込み

画面 7.23 WRBI-MAI8 AI オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は入力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。
- (3) [設定項目]の[High Scale]を設定します。
 [High Scale]は計測範囲上限値に対する変換後の値を設定します。
- ④ [設定項目]の[Low Scale]を設定します。
 [Low Scale]は計測範囲下限値に対する変換後の値を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Low cut]を設定します。
 [ON]を選択した場合、[Low cut]に設定した値未満の入力は[Low Scale]の値となります。
 [OFF]を選択した場合、[Low cut]は未設定となります。



[設定項目]の[High Scale]、[Low Scale]、[Low cut]は、BACnet 通信上では参照/設定することはできません。 ホンフトウェアトで参照/設定」 てください

本ソフトウェア上で参照/設定してください。

RI オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[RI N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

WRBI Configuration Tool					-		×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)							
	設定						
機器接続	設定値取得方法選択						
接続機器情報	新規設定値作成一機種選択	WRBI-MAI8			~ 実行	Ŧ	
型式:	設定ファイル参照	参照					
	設定値メンテナンス						
አታ:	オブジェクト選択		設定値リスト				
	Device Config AI 1		設定項目	設定値			
B);	AI 2 AI 3		Units	256~6553	5:Other-units	~	
バージョン:	AI 4 RI 1		Other-units Number	256		÷	
	RI 2 RI 3						
ステータス:	RI 4						
Iラーログ:							
	7	ァイル保存		設定値書	き込み		

画面 7.24 WRBI-MAI8 RI オブジェクト画面

② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は入力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。

7-2-7. WRBI-AO4 の設定

表 7.7 WRBI-AO4の設定一覧								
オブジェクト	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値				
Device Config		Model	-	WRBI-AO4				
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO				
		Location	半角 32 文字 ^{※1}	"Customer Location"				
		Description	半角 40 文字 ^{※1}	"Customer				
				Description AO4"				
		UTCOffset	±780	-540				
		APDUTimeout	1~65535	6000				
		NumberOfAPDURetries	1~3	3				
		MaxMaster	1~127	127				
		MaxInfoFrames	1~65535	1				
		TusageTimeout	30~100	50				
		NretryToken	0~5	1				
AO 1	AO-1	Units	0~236	98(Percent)				
		(Other-units Number)	256~65535					
		Relinquish Default	± 99999.9999	0.0000				
		Restore Command	優先度 1~16	優先度 6,7:OFF				
		Priority	各 ON/OFF	それ以外: ON				
		Ignore Relinquish	OFF/ON	OFF				
		Default						
		Local Control	OFF/ON	OFF				
		High Scale	± 99999.9999	100.0000				
		Low Scale	± 99999.9999	0.0000				
AO 2 ~AO 4	AO-2~AO-4	※ 2						

※1:全角文字は半角2文字として扱います。

※2: [AO 1]と同様のため省略します。

Device Config オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[Device Config]を選択します。

🐵 WRBI Configuration Tool			– 🗆 ×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)			
	設定		
機器接続	設定値取得方法選択		
接続機器情報	新規設定値作成_機種選択 WRBI-	AO4	~ 実行
型式:	設定ファイル参照 参	如	
	-設定値メンテナンス		
入力:	オブジェクト選択	設定値リスト	
	Device Config AO 1	設定項目	設定値
H):	AO 2 AO 3	Model	WRBI-AO4
バージョン:	ÃÕ 4	DeviceInstance	AUTO 🗦
		Location	Customer Location
ステータス:		Description	Customer Description AO4
		UTCOffset	-540
エラーログ:		APDUTimeout	6000 🚖
		NumberOfAPDURetries	3
		MaxMaster	127 🔹
		MaxInfoFrames	1
		TusageTimeout	50 🗢 🗸
	ファイル保ィ	7	設定値書き込み

画面 7.25 WRBI-AO4 DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-AO4」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れると自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- ④ [設定項目]の[Location]を設定します。[Location]は機器の所在を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します。
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ③ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上のマスターアドレス数を設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時に送信可能なフレーム数を設定します。
- [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
- [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。

AO オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[AO N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

🤓 WRBI Configuration Tool			– 🗆 ×
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)			
	設定		
機器接続	設定値取得方法選択		
接続機器情報	新規設定值作成 機種選択 WRBI-A	604	~ 実行
型式:	設定ファイル参照 参!	32	
	設定値メンテナンス		
<u>ኢ</u> ታ።	オブジェクト選択	設定値リスト	
	Device Config AO 1	設定項目	設定値
	AO 2 AO 3	Units	256~65535:Other-units 🗸 🔨
バージョン:	AO 4	Other-units Number	256 🔹
		Relinquish Default	0.0000
ステータス:		Restore Command Priority	
エラーログ:			
		Ignore Relinquish Default	
		Local Control	● OFF O ON
		High Scale	100.0000
		Low Scale	0.0000
	ファイル保存		設定値書き込み

画面 7.26 WRBI-AO4 AO オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は出力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。
- [設定項目]の[Relinquish Default]を設定します。
 [Relinquish Default]は出力のデフォルト値を設定します。
- ④ [設定項目]の[Restore Command Priority]を設定します。
 [Restore Command Priority]は Priority_Array(優先度配列)の配列数と一致する 16bit のフラグとなっており、Priority_Array の内容を復電時に記憶するかどうかを設定します。
 チェックをいれた配列(複数選択可)の内容が記憶されます。
 設定値の 1 が配列インデックス 1(最高優先度)に相当し、16 が配列インデックス 16(最低優先度)に相当します。
- ⑤ [設定項目]の[Ignore Relinquish Default]を設定します。
 [Ignore Relinquish Default]は電源投入時の出力の有効/無効、および Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定したデフォルト出力を行うかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、起動時には復元した PriorityArray と RelinquishDefault を評価し、出力を行います。また、Priority_Array がすべて NULL になったとき、[Relinquish Default]で設定した値を出力します。
 [ON]のとき、起動時には復元した PriorityArray と RelinquishDefault によらず、出力を行いません。また Priority_Array がすべて NULL になったとき、[Relinquish Default]で設定した値を出力します。

- ⑥ [設定項目]の[Local Control]を設定します。
 [Local Control]は Priority_Array の配列インデックス 16 に対する指示を受け付けるかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、指示を受け付けます。
 [ON]のとき、指示を受け付けません。
- ⑦ [設定項目]の[High Scale]を設定します。
 [High Scale]は計測範囲上限値に対する変換後の値を設定します。
- ⑧ [設定項目]の[Low Scale]を設定します。
 [Low Scale]は計測範囲下限値に対する変換後の値を設定します。

⚠注意

[設定項目]の[High Scale]、[Low Scale]は、BACnet 通信上では参照/設定することはできません。 本ソフトウェア上で参照/設定してください。

7-2-8. WRBI-AO8の設定

オブジェクト	対応オブジェクト ID	プロパティ	範囲	初期値
Device Config		Model	-	WRBI-AO8
		DeviceInstance	AUTO/0~4194302	AUTO
		Location	半角 32 文字 ^{※1}	"Customer Location"
		Description	半角 40 文字 ^{※1}	"Customer
				Description AO8"
		UTCOffset	±780	-540
		APDUTimeout	1~65535	6000
		NumberOfAPDURetries	1~3	3
		MaxMaster	1~127	127
		MaxInfoFrames	1~65535	1
		TusageTimeout	30~100	50
		NretryToken	0~5	1
AO 1	AO-1	Units	0~236	98(Percent)
		(Other-units Number)	256~65535	
		Relinquish Default	± 99999.9999	0.0000
		Restore Command	優先度 1~16	優先度 6,7:OFF
		Priority	各 ON/OFF	それ以外: ON
		Ignore Relinquish	OFF/ON	OFF
		Default		
		Local Control	OFF/ON	OFF
		High Scale	± 99999.9999	100.0000
		Low Scale	± 99999.9999	0.0000
AO 2 ~AO 8	AO-2~AO-8	※ 2		

表 7.8 WRBI-AO8の設定一覧

※1:全角文字は半角2文字として扱います。

※2: [AO 1]と同様のため省略します。

Device Config オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[Device Config]を選択します。

🐵 WRBI Configuration Tool					_		\times
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)							
	設定						
機器接続	設定値取得方法選択						
接続機器情報	新規設定值作成一機種選択	WRBI-AO8			∨ 実行		
型式:	設定ファイル参照	参照					
	設定値メンテナンス						
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト				
	Device Config AO 1		設定項目	設定値			
	AO 2 AO 3		Model	WRBI-AO	8		^
バージョン:	AO 4 AO 5		DeviceInstance	AUTO		4 *	
	AO 6 AO 7		Location	Customer	Location		
ステータス:	AO 8		Description	Customer	Description AO8		
			UTCOffset	-540		ŧ	
エラーログ:			APDUTimeout	6000		÷	
			NumberOfAPDURetries	3		-	
			MaxMaster	127		÷	
			MaxInfoFrames	1		÷	
			TusageTimeout	50		ŧ	~
	71	マイル保存		設定値書	き込み		

画面 7.27 WRBI-AO8 DeviceConfig オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Model]は読み込み専用です。「WRBI-AO8」であることを確認します。
- ③ [設定項目]の[DeviceInstance]を設定します。
 [DeviceInstance]は機器本体のデバイスインスタンス ID を設定します。
 [AUTO]にチェックを入れると自動割り当てデバイスインスタンス ID を取得します。
 手動で設定する場合、[AUTO]のチェックを外し、数値を入力してください。
- ④ [設定項目]の[Location]を設定します。[Location]は機器の所在を設定します。
- ⑤ [設定項目]の[Description]を設定します。
 [Description]は機器の説明を設定します。
- ⑥ [設定項目]の[UTCOffset]を設定します。
 [UTCOffset]は協定世界時(UTC)からの時刻の差を設定します。
 単位は分です。
- ⑦ [設定項目]の[APDUTimeout]を設定します。
 [APDUTimeout]は BACnet 通信の応答待ち時間を設定します。
 単位は msec です。
- ⑧ [設定項目]の[NumberOfAPDURetries]を設定します。
 [NumberOfAPDURetries]は BACnet 通信のリトライ回数を設定します。
- ③ [設定項目]の[MaxMaster]を設定します。
 [MaxMaster]は MS/TP ネットワーク上のマスターアドレス数を設定します。

- [設定項目]の[MaxInfoFrames]を設定します。
 [MaxInfoFrames]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時に送信可能なフレーム数を設定します。
- [設定項目]の[TusageTimeout]を設定します。
 [TusageTimeout]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のタイムアウト時間を設定します。
- [設定項目]の[NretryToken]を設定します。
 [NretryToken]は MS/TP 上で一回のトークン回覧時のリトライ回数を設定します。

AO オブジェクトの設定

① [オブジェクト選択]より[AO N]を選択します。N は設定したいチャンネルの番号です。

WRBI Configuration Tool					_	
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定值作成一機種選択	WRBI-AO8		``````````````````````````````````````	✓ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照				
	設定値メンテナンス					
አታ:	オブジェクト選択		設定値リスト			
	Device Config		設定項目	設定値		
出力:	AO 2 AO 3		Units	256~6553	5:Other-units	~ ^
バージョン:	AO 4 AO 5		Other-units Number	256		÷
	AO 6 AO 7		Relinquish Default	0.0000		÷
२ २ -७२:	AO 8		Restore Command Priority]2 🗹 3 🔽]6 🗌 7 🗟	2 4 2 8
т <u>э</u> —п <i>й</i> :				Ø 9 🗹] 10 🔽 11 🗟	12
				✓ 13] 14 🔽 15 🗔	2 16
			Ignore Relinquish Default	OFF	O ON	
			Local Control	OFF	O ON	
			High Scale	100.0000		÷
			Low Scale	0.0000		÷ *
	77	イル保存		設定値書	き込み	

画面 7.28 WRBI-AO8 AO オブジェクト画面

- ② [設定項目]の[Units]を設定します。
 [Units]は出力のスケール後の値の単位を設定します。
 設定値はプルダウンメニューより選択します。
 BACnet 規格に準拠した値を使用する場合は 0~236 を選択してください。
 [Other-units]を選択したときは、任意の数値を入力してください。
- [設定項目]の[Relinquish Default]を設定します。
 [Relinquish Default]は出力のデフォルト値を設定します。
- ④ [設定項目]の[Restore Command Priority]を設定します。
 [Restore Command Priority]は Priority_Array(優先度配列)の配列数と一致する 16bit のフラグとなっており、Priority_Array の内容を復電時に記憶するかどうかを設定します。
 チェックをいれた配列(複数選択可)の内容が記憶されます。
 設定値の 1 が配列インデックス 1(最高優先度)に相当し、16 が配列インデックス 16(最低優先度)に相当します。
- ⑤ [設定項目]の[Ignore Relinquish Default]を設定します。
 [Ignore Relinquish Default]は電源投入時の出力の有効/無効、および Priority_Array がすべて NULL のとき、[Relinquish Default]で設定したデフォルト出力を行うかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、起動時には復元した PriorityArray と RelinquishDefault を評価し、出力を行います。また、Priority_Array がすべて NULL になったとき、[Relinquish Default]で設定した値を出力します。
 [ON]のとき、起動時には復元した PriorityArray と RelinquishDefault によらず、出力を行いません。また Priority_Array がすべて NULL になったとき、[Relinquish Default]で設定した値に関わらず出力を維持します。

- ⑥ [設定項目]の[Local Control]を設定します。
 [Local Control]は Priority_Array の配列インデックス 16 に対する指示を受け付けるかどうかを設定します。
 [OFF]のとき、指示を受け付けます。
 [ON]のとき、指示を受け付けません。
- ⑦ [設定項目]の[High Scale]を設定します。
 [High Scale]は計測範囲上限値に対する変換後の値を設定します。
- ⑧ [設定項目]の[Low Scale]を設定します。
 [Low Scale]は計測範囲下限値に対する変換後の値を設定します。

⚠注意

[設定項目]の[High Scale]、[Low Scale]は、BACnet 通信上では参照/設定することはできません。 本ソフトウェア上で参照/設定してください。

7-3. 設定値書き込み

設定の書き込み操作について説明します。 設定値の書き込みは、機器接続後か設定ファイル参照後に実施できます。 機器接続方法は『6. 接続』、設定ファイル参照は『7-1-3. 設定ファイル参照』をご参照ください。

① [設定]タブの[設定値書き込み]ボタンをクリックしてください。

🐵 WRBI Configuration Tool				_ □	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)					
	設定 機器メンテナンス				
機器接続	設定値取得方法選択				
接続機器情報	新規設定値作成一機種選択	WRBI-DIO8P	१	~ 実行	
型式:	設定ファイル参照	参照			
WRBI-DIO8R-A002-B	設定値メンテナンス				
እ.	オブジェクト選択		設定値リスト		
デジタル入力×8ch	Device Config	^	設定項目	設定値	
出力: 川山	DI 2 DI 3		Model	WRBI-DIO8R	
/(=?)=');	DI 4 DI 5		DeviceInstance	AUTO	÷.
1.00	DI 6 DI 7		Location	Customer Location	
	DI 8 DO STATUS 1		Description	Customer Description DIO8R	
通常動作中	DO STATUS 2 DO STATUS 3		UTCOffset	-540	÷
エラーログ:	DO STATUS 4 DO STATUS 5		APDUTimeout	6000	÷
17-0000	DO STATUS 6 DO STATUS 7		NumberOfAPDURetries	3	÷
	DO STATUS 8 DO 3		MaxMaster	127	÷
	DO 4 DO 5		MaxInfoFrames	1	÷
	DO 6 DO 7	~	TusageTimeout	50	÷ -
	7	アイル保存		設定値書き込み	

画面 7.29 設定値書き込み

② 書き込みが正常に完了すると完了メッセージが表示されます。 エラーメッセージが表示された場合、接続機器情報の型式または通信設定を確認してください。



画面 7.30 設定値書き込み完了メッセージ

7-4. 設定値保存

設定の保存操作について説明します。

設定は CSV ファイルで保存されます。ファイルのフォーマットは『9. 設定ファイル』を参照してください。

① [設定]タブの[ファイル保存]ボタンをクリックしてください。

😁 WRBI Configuration Tool					- 🗆	\times
ファイル(E) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)						
	設定 機器メンテナンス					
機器接続	設定値取得方法選択					
接続機器情報	新規設定值作成_機種選択	WRBI-DIO8	۹	~	実行	
型式:	設定ファイル参照	参照				
WRBI-DIO8R-A002-B	設定値メンテナンス					
入力:	オブジェクト選択		設定値リスト			
デジタル入力×8ch	Device Config DI 1	^	設定項目	設定値		
出力: リレー接点出力×8ch	DI 2 DI 3		Model	WRBI-DIO8R		1
バージョン:	DI 4 DI 5		DeviceInstance	AUTO		-
1.00	DI 6 DI 7		Location	Customer Locatio)n	
<u>ステータス:</u>	DI 8 DO STATUS 1		Description	Customer Descri	ption DIO8R	
通常動作中	DO STATUS 2 DO STATUS 3		UTCOffset	-540	l	3
	DO STATUS 4 DO STATUS 5		APDUTimeout	6000	Ŀ	
19-09/80	DO STATUS 6 DO STATUS 7		NumberOfAPDURetries	3	ł	
	DO STATUS 8 DO 3		MaxMaster	127	ł	3
	DO 4 DO 5		MaxInfoFrames	1	E	3
	DO 6 DO 7	~	TusageTimeout	50		-
	77	┏イル保存		設定値書き込み		

画面 7.31 設定値ファイル保存

② [名前を付けて保存]ダイアログボックスが表示されるので、保存させたいフォルダとファイル名を指定後、 [保存]ボタンをクリックしてください。

🌚 名前を付けて保存							×
← → × ↑ ▲ « W	RBI Configuration Tool >	WRBI Configuration Tool	> bin → Debug	ٽ ~	Debugの検索		P
整理 ▼ 新しいフォルダー							?
	名前 Q] DEV4194363V00	~	更新日時 2018/09/11 16:00	建類 Microsoft Excel CS	サイズ 3 KB		
ファイル名(<u>N</u>): DEV4	194303V01						~
ファイルの種類(I): CSV ((カンマ区切り) (*.csv)				保存(<u>S</u>)	キャンセル	~
					-		

画面 7.32 設定値ファイル保存ダイアログ

8. モジュールのメンテナンス

8-1. エラーログクリア

接続されているモジュールのエラーログをクリアします。 エラーログの内容は『10-3. エラーログー覧』を参照してください。

 [機器メンテナンス]タブの[メンテナンス]グループより、[エラーログクリア]にチェックを入れ、[実行]ボタンを クリックしてください。

									-	-		
設定機器	メンテナンス											
ーメンテナン	<u>م</u>											
⊙ I	ラーログクリア	1										
OI	場出荷時設	定										
〇 五	記動						実行					
							×11					
_入出力#	草指系生用衍用											
	4411-11-241		樽 (3)	λ 1 1				#	北ゴー	л		
СН	現在値	指示	- 19.1mm/ 元内容	~	解除	СН	現在値	指示内	5, mac 11.]容	/ 5	解除	
DI1	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO1	OFF	ワンショット出力	-	実行	解除	Î
DI2	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO2	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	Î
DI3	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO3	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
DI4	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO4	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
DI5	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO5	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	i
DI6	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO6	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	ĺ
DI7	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO7	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	Î
DI8	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
							3	現在値更新		一括解	除	
	設定 機器 メンテナン ・ エ ・ エ ・ 一 エ ・ 1 ・ 1 ・ 1 ・ 1 ・ 1 ・ 1 ・ 1 ・ 1	 設定 機器メンテナンス メンテナンス エラーログクリア 工場出荷時録 再起動 入出力模擬制御 CH 現在値 DI1 ON DI2 ON DI3 ON DI4 ON DI5 ON DI6 ON DI7 ON DI8 ON 	 設定 様器メンテナンス シンテナンス エラーログクリア エ場出荷時設定 再起動 入出力模擬制御 CH 現在値 指記 DI1 ON OFF入力 DI2 ON OFF入力 DI3 ON OFF入力 DI3 ON OFF入力 DI4 ON OFF入力 DI5 ON OFF入力 DI5 ON OFF入力 DI6 ON OFF入力 DI7 ON OFF入力 DI8 ON OFF入力 	 設定 様器メンテナンス シンテナンス ・ エラーログクリア ・ 工場出荷時設定 ・ 再起動 ・ 再起動 入出力模擬制御 へ日 現在値 複擬 ・ 市石 ・ 市石 ・ 内田 ・ 内田 ・ の 	設定 機器火ンテナンス シンテナンス ・ エラーログクリア ・ エラーログクリア ・ 工場出荷時設定 ・ 再起動 ・ 再起動 入出力模擬制御 CH 現在値 複振入力 指示内容 DI1 ON OFF入力 実行 DI2 ON OFF入力 実行 DI3 ON OFF入力 実行 DI4 ON OFF入力 実行 DI5 ON OFF入力 実行 DI6 ON OFF入力 実行 DI6 ON OFF入力 実行 DI8 ON OFF入力 実行 DI8 ON OFF入力 実行 DI8 ON OFF入力 実行 DI8 ON OFF入力 実行 DI7 ON OFF入力 実行 DI8 ON OFF入力 実行 DI7 DI7 DN OFF入力 実行 DI8 ON OFF入力 支援行 DI7 DN DFF入力 支援行 DI7 DN DFF入力 支援行 DI7 DN DN DN DN DN DN DN DN	設定 様器火ンテナンス シンテナンス ① エラーログクリア ① エラーログクリア ① ① エラ出前時設定 ○ ○ 再起動 ○ 入出力模擬制御 CH 現在値 提販入力 DI1 ON OFF入力 ・ DI2 ON DI3 ON OFF入力 ・ DI3 ON DI4 ON DI5 ON DI6 ON DI7 ON OFF入力 ・ 更行 部除た DI6 ON OFF入力 ・ 更行 部除た DI8 ON OFF入力 ・ 更行 部除た DI8 ON OFF入力 ・ 更行 部除た DI8 ON	設定 機器メシテナンス シンテナンス ・ エラーログクリア ・ エ場出荷時設定 ・ 再起動 た出力模擬制御 た日 校田 クロ クロ クロ クリア ・ エ場出荷時設定 ・ 再起動 た日 ク の の の の の の の の の の の の の	設定 機器メシテナンス シンテナンス ③ エラーログクリア ④ エラーログクリア ④ 工場出荷時設定 ④ 再起動 大出力模擬制御 てH 現在値 模擬入力 下内容 解除 DI1 ON OFF入力 「長行 大出力模擬制御 下月入力 「長行 の OFF入力 「長行 の OFF入力 「美行 の OFF の OFF入力 「美行 の OFF の OFF入力 「美行 の OFF の OFF入力 「美行 市留除 の OFF の OFF入力 「美行 高留除 の OFF の OFF入 「美行 高留除 の OFF の OFF の OFF入力 「美行 高留除 の OFF の	設定 機器火シテナンス シンテナンス ・ エラーログクリア ・ エ場出荷時設定 ・ 丁場出荷時設定 ・ 再起動 実行 ・ 再起動 実行 ・ 日本価値 権服入力 〇七 現在値 101 〇N 〇FF入力 ・ 実行 11 〇N 〇FF入力 ・ 実行 12 〇N 〇FF入力 ・ 実行 13 〇N 〇FF入力 ・ 実行 15 〇N 016 〇N 017 〇N 018 〇N 019 〇FF 020 〇FF 021 〇FF 022 〇FF 023 〇FF 024 〇FF <	設定 機器火シテナンス シンテナンス ● エラーログクリア ● エラーログクリア ● 工場出荷時設定 ● 再起動 実行 ▲ 人出力棟擬制御 〇 村 現在値 模擬入力 指示内容 〇 村 現在値 複擬入力 〇 日 東行 〇 日 ・実行 〇 01 〇FF 〇1 〇FF ワンタット出力 〇2 〇FF ワンタット出力 〇1 〇FF ワンタット出力 ● 〇1	設定 機器火シテナンス シテナレス ・ エラーログクリア ・ 工場出荷時設定 ・ 丁場出荷時設定 ・ 再起動 実行 入出力模擬制御 ヤー 現在値	設定 機器シッテナンス ・ ブラーログクリア ・ ブラーログクリア ・ 丁ラーログクリア ・ 丁場出荷時設定 ・ 再起動 東行 ・ 大出力模擬制御 ・ 東行 ・ 「 ・ 現在値 ・ 「 指示内容 ・ 解除 回 ・ 「 ・ 「 ・ 「

画面 8.1 エラーログクリア

2 エラーログのクリア確認画面が表示されます。
 [はい]ボタンをクリックしてください。
 クリア後は、エラーログの再取得を行い、画面に状態が反映されます。

エラーログクリア確認	×
フラーログをクリアしますがよろしいですか?	
はい(Y) いいえ(N)	

画面 8.2 エラーログクリア確認画面

8-2. 工場出荷時設定

接続されているモジュールを工場出荷時の設定に初期化します。

 [機器メンテナンス]タブの[メンテナンス]グループより、[工場出荷時設定]にチェックを入れ、[実行]ボタンを クリックしてください。

🐵 WRBI Configuration Tool											_		×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)													
	設定 機器	メンテナンス											
機器接続	N -+>	-											
接続機器情報	->	/ス ラーロガカリア											
型式:	O T	, 日之之) / 揭出荷時設	÷										
WRBI-DIO8R-A002-B		記動	~_					丰行					
入力:								~11					
デジタル入力×8ch	٦.u+++	计作文法 计分别											
出力:		无扬名中门作为		拍供了	. +1				41	キキマロ	1-1-1		_
リレー接点出力×8ch	СН	現在値	指示	1.5.规之	() 	 ● 異習余	СН	現在値	15 指元内				-
バージョン:	DI1	ON	OFF入力	+ 10	実行	解除	DO1	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
1.00	DI2	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO2	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	1
ステータス:	DI3	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO3	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
通常動作中	DI4	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO4	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
エラーログ:	DI5	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO5	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
エラーログなし	DI6	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO6	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
	DI7	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO7	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
	DI8	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
								3	見在値更新		一括解	除	

画面 8.3 工場出荷時設定

2 工場出荷時設定確認画面が表示されます。
 [はい]ボタンをクリックしてください。
 工場出荷時設定後は、機器接続処理を行い、接続機器情報/設定メンテナンス情報の各内容が表示されます。



画面 8.4 工場出荷時設定確認画面

機器接続処理に失敗した場合メッセージが表示されますので、手動で機器接続処理を実施してください。



画面 8.5 手動機器接続画面

8-3. 再起動

接続されているモジュールを再起動します。

① [機器メンテナンス]タブの[メンテナンス]グループより、[再起動]にチェックを入れ、[実行]ボタンをクリックしてください。

機器メンテナンス	
-+> -	
) エラーログクリア	
● 再起動	
出力模擬制御	
2011 現大法 模擬入力 模擬出力	
⁷⁸ 現在他 指示内容 解除 ⁰⁰⁸ 現在他 指示内容	解除
NII ON OFF入力 · 実行 解除 DO1 OFF ワンショット出力 · 実行	解除
DI2 ON OFF入力 ・実行 解除 DO2 OFF ワンショット出力 ・実行	解除
D13 ON OFF入力 • 実行 解除 D03 OFF ワンショット出力 • 実行	解除
014 ON OFF入力 • 実行 解除 DO4 OFF ワンショット出力 • 実行	解除
NI5 ON OFF入力 • 実行 解除 DO5 OFF ワンショット出力 • 実行	解除
N6 ON OFF入力 • 実行 解除 D06 OFF ワンショット出力 • 実行	解除
217 ON OFF入力 v 実行 解除 DO7 OFF ワンショット出力 v 実行	解除
218 ON OFF入力 マ 実行 解除 DO8 OFF ワンショット出力 マ 実行	解除
現在値更新一括解	除
現在値更新一括解	β

画面 8.6 再起動

② 再起動確認画面が表示されます。
 [はい]ボタンをクリックしてください。
 再起動後は、機器接続処理を行い、接続機器情報/設定メンテナンス情報の各内容が表示されます。



画面 8.7 再起動確認画面

機器接続処理に失敗した場合メッセージが表示されますので、手動で機器接続処理を実施してください。



画面 8.8 手動機器接続画面

8-4. 模擬入出力

モジュールの入出力状態を本ソフトウェアから模擬的に制御します。 模擬入出力を本ソフトウェアから制御後にモジュールの電源を入り切りすると模擬入出力の状態が解除されま す。



8-4-1. WRBI-DI16 の模擬入力

[機器メンテナンス]タブの[入力模擬制御]グループより、模擬入力の確認および制御を行います。

[現在値]欄は入力状態を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値の状態を取得し、表示を更新します。

WRBI Configuration Tool										-		Х
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)												
機器接続	設定機器	メンテナンス										
接続機器情報	ΟI	ラーログクリア										
型式:	OI	場出荷時設	定									
WRBI-DI16-A002-B	〇再	起動				ę	実行					
入力:												
デンタル入力×16ch	一入出力相	莫擬制御——										
出力: -	СН	現在値	模擬入力			СН	現在値	模擬入		ሊታ		
15-27-57-	DI	055	指力	「内容」	解除	D.10		指示	「「内容	 /-	解除	
100	DI	OFF	OFFAJ	 実行 	解除	DI9	ON	OFFAJ	•	実行	解除	
1.00	DI2	OFF	OFF入力	 ▼ 実行 	解除	DI10	ON	OFF入力	•	実行	解除	
ステータス:	DI3	OFF	OFF入力	▼ 実行	解除	DI11	ON	OFF入力	-	実行	解除	
通常動作中	DI4	OFF	OFF入力	▼ 実行	解除	DI12	ON	OFF入力	•	実行	解除	
エラーログ:	DI5	OFF	OFF入力	▼ 実行	解除	DI13	ON	OFF入力	-	実行	解除	
エラーログなし	DI6	OFF	OFF入力	▼ 実行	解除	DI14	ON	OFF入力	-	実行	解除	
	DI7	OFF	OFF入力	▼ 実行	解除	DI15	ON	OFF入力	-	実行	解除	
	DI8	OFF	OFF入力	▼ 実行	解除	DI16	ON	OFF入力	•	実行	解除	
								現在値更新		一括解	除	

画面 8.9 WRBI-DI16 現在値更新

[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、モジュールの入力状態を模擬制御します。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

表 8.1 指示内容

	指示内容	
	ON 入力/OFF 入力 ^{※1}	
※1指定した ON、	または OFF の状態を維持	します。

実璇ヘカで OFF 人力を実 吏用後は解除を行ってくだ	行中は、梼 さい。	「擬入力	」解除状態	ではあり	ません。	0					
/RBI Configuration Tool									-		
ル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)											
	設定機器	メンテナンス									
機器接続		م									
機器情報	() T [÷]	ラーロガカリア									
đ:	ОТ	, 日之之外, 場出荷時設	定								
RBI-DI16-A002-B	〇 二 〇 再	記動	.~_			3	実行				
力:							~				
ジタル入力×16ch	入出力相	裏擬制御―									
				模擬入力					模擬入力		
ח:				山家	2.772.0	Сн	現在値	CH 現住IE		示内容	解除
ת:	СН	現在値	指示	de la companya de la	門中印示						
7): -ジョン:	CH DI1	現在値 OFF	UFF入力	▼ 実行	時年Pホ 解除	DI9	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	
フ: -ジョン: 0	CH DI1 DI2	現在値 OFF OFF	OFF入力 OFF入力	▼ 実行 ▼ 実行	時年P 求 解释除 解释除	DI9 DI10	ON ON	OFF入力 OFF入力	 ▼ 実行 ▼ 実行 	解除	
7: -ジョン: -ジョン: タス: タス:	CH DI1 DI2 DI3	現在値 OFF OFF OFF	OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力	 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 	時半Pホ 角罕除 角罕除 角罕除	DI9 DI10 DI11	ON ON ON	OFF入力 OFF入力 OFF入力	 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 	 解除 解除 解除 解除 	
7: ジョン: 0 ータス: 常動作中	CH DI1 DI2 DI3 DI4	現在値 OFF OFF OFF	指示 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力	 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 	門中P本 角容除 角容除 角容除 角容除 角容除 角容除 角容除 角容除	DI9 DI10 DI11 DI12 DI12	ON ON ON	OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力	 実行 実行 実行 実行 実行 	 解除 解除 解除 解除 解除 和零 	
7: ・ジョン: 0 ・クス: 挙動作中 ーログ: -ログ: -ログ:	CH DI1 DI2 DI3 DI4 DI5 DI5	現在値 OFF OFF OFF OFF OFF	 指示 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 	 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 	門中Pホ 角罕除 角罕除 角罕除 角罕除 角罕除 角罕除 角罕除 角罕除	DI9 DI10 DI11 DI12 DI13 DI14	ON ON ON ON	0FF入力 0FF入力 0FF入力 0FF入力 0FF入力 0FF入力	 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 ▼ 実行 	解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除	
7): ジョン: ジョン: 00 	CH DI1 DI2 DI3 DI4 DI5 DI6 DI7	現在値 OFF OFF OFF OFF OFF OFF	 指示 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 	 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 	門中りホ 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释除 解释的	DI9 DI10 DI11 DI12 DI13 DI14 DI15	ON ON ON ON ON	0FF入力 0FF入力 0FF入力 0FF入力 0FF入力 0FF入力 0FF入力	 ▼ 実行 	 解释除余 	
7): -ジョン: -ジョン: -ジョン: -ジョン: -ジョン: タス: 常動作中 	CH DI1 DI2 DI3 DI4 DI5 DI6 DI7 DI7 DI8	現在値 OFF OFF OFF OFF OFF OFF OFF	 指示 OFF入力 	 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 	PHP/st 解释除 解释除	DI9 DI10 DI11 DI12 DI13 DI14 DI15 DI16	ON ON ON ON ON ON ON	 OFF入力 	 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 実行 	 南军防余 	
7): ジョン: ジョン: ジョン: 	CH DI1 DI2 DI3 DI4 DI5 DI6 DI6 DI7 DI8	現在値 OFF OFF OFF OFF OFF OFF OFF	指示 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力 OFF入力	 実行 	PHP/JF 解释除	DI9 DI10 DI11 DI12 DI13 DI14 DI15 DI16	ON ON ON ON ON ON ON	OFF入力 OFF入力	 実行 	解释除	

画面 8.10 WRBI-DI16 模擬入力実行

[解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

イル(ビ) 通信設定(3) ハルノ(日)	=九	J=+										
<i>抱</i> 经 界;注 之	設定 1版码	577777										
1266130126		ري. سري										
続機器情報	ΘI	ラーログクリア										
型式:	OI	場出荷時設	定									
WRBI-DI16-A002-B	()再	記動					3	実行	1			
ኢታ:	0.1						-	~~~]			
デジタル入力×16ch	- 入出力を	复指3年11行和										
出力:		CINC IN THE		模嘏	λ 1 1					椎 振 7	۲. ۱	
-	СН	現在値	指示	动容	~,	解除	СН	現在値	指示	~,	解除	
バージョン:	DI1	OFF	OFF入力	-	実行	解除	DI9	ON	OFF入力	•	実行	解除
1.00	DI2	OFF	OFF入力	-	実行	解除	DI10	ON	OFF入力	•	実行	解除
ステータス:	DI3	OFF	OFF入力	•	実行	解除	DI11	ON	OFF入力	•	実行	解除
通常動作中	DI4	ON	ON入力	•	実行	解除	DI12	ON	OFF入力	•	実行	解除
Eラーログ:	DI5	OFF	OFF入力	•	実行	解除	DI13	OFF	OFF入力	•	実行	解除
エラーログなし	DI6	OFF	OFF入力	-	実行	解除	DI14	ON	OFF入力	-	実行	解除
	DI7	OFF	OFF入力	•	実行	解除	DI15	ON	OFF入力	•	実行	解除
	DI8	OFF	OFF入力	•	実行	解除	DI16	ON	OFF入力	•	実行	解除
								Э	現在値更新		一括解	除

画面 8.11 WRBI-DI16 模擬入力解除

8-4-2. WRBI-DIO8Rの模擬入出力

[機器メンテナンス]タブの[入出力模擬制御]グループより、模擬入出力の確認および制御を行います。

[現在値]欄は入出力状態を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値の状態を取得し、表示を更新します。

with configuration foor											-	
lァイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)												
	設定 機器	メンテナンス										
機器接続		.7										
	- 3,77,7											
变(2010年6月1日年18 二十二	⊙ I:	ラーログクリア										
型式:	OI	場出荷時設	定									
WKBI-DIO8K-A002-B	() 再	起動					1	実行				
入力:												
デジタル人力×8ch	一入出力机	臭擬制御——										
出力:				模擬ク	5				4	実掘と	助	
リレー接点出力×8ch	СН	現在値	指示内容			解除	СН	現在値	指示内	解除		
バージョン:	DI1	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO1	OFF	ワンショット出力	-	実行	解除
1.00	DI2	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO2	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
ステータス:	DI3	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO3	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
通常動作中	DI4	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO4	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
エラーログ:	DI5	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO5	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
エラーログなし	DI6	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO6	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
	DI7	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO7	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
	DI8	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
									目左値面新		→竏級	R全
									AND REAL #1		10134	rap.
	DI7 DI8	ON ON	OFF入力 OFF入力	•	実行	解除	DO7 DO8	OFF OFF	ワンショット出力 ワンショット出力 見在値更新	•		実行 実行 一括解
[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、 モジュールの入出カ状態を模擬制御します。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

	1	区 0.2 指小内谷	
入出力	Output Mode	Time Of One shot	指示内容
入力			ON 入力/OFF 入力 ^{※1}
	DO	0	ON 出力/OFF 出力 ^{※1}
出力	DO	0 以外	ワンショット出力※2
	RUN/STOP	_	ワンショット出力※2

表 8.2 指示内容

※1指定した ON、または OFF の状態を維持します。

※2設定で指定したワンショット出力時間分 ON します。

	⚠注意
1)	模擬入出力で OFF 入出力を実行中は、模擬入出力解除状態ではありません。 使用後は解除を行ってください。
2)	模擬出力でワンショット出力時間後は、模擬出力解除状態ではありません。 使用後は解除を行ってください。

WRBI Configuration Tool										—		×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)												
	設定機器	メンテナンス										
機器接続		. 7										
接続機器情報												
	• I:	ラーロククリア										
	OI	場出荷時設	定						_			
WRBI-DIO8R-A002-B	〇再	起動					1	実行				
入力:												
デジタル入力×8ch	一入出力机	臭擬制御——										
出力:					<u>,</u> ,				樟	擬出力		П
リレー接点出力×8ch	СН	現在値	指示	市内容		解除	СН	現在値	指示内	容	解除	1
バージョン:	DI1	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO1	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除	1
1.00	DI2	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO2	OFF	ワンショット出力	 実行 	解除	1
ステータス:	DI3	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO3	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除	1
通常動作中	DI4	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO4	OFF	ワンショット出力	 実行 	解除	1
Tラーログ:	DI5	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO5	OFF	ワンショット出力	 実行 	解除	1
エラーログなし	DI6	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO6	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除	1
	DI7	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO7	OFF	ワンショット出力	 実行 	解除	1
	DI8	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	 実行 	解除	1
										_		1
									現在値更新	- 一括顧	解除	

画面 8.13 WRBI-DIO8R 模擬入出力実行

[解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

Configuration Tool											_	
) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)												
	設定 機器	メンテナンス										
機器接続	_ <u></u>	17										
品牌車の	. т-	~~ 5—ロガカロマ										
		ノロシシング	÷									
-DIO8R-A002-B		->>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>						= /-				
		此后南川						夫1丁				
ル入力×8ch	7											
	- 人出力相	吴擬制御		1.44 (b								
赛点出力×8ch	СН	現在値	+62	視疑/ ニロの	(J)	2.7R¢	СН	現在値	16-14	関援登出 □ ∽ □	377	2.784
<u>ب</u>	DI	ON	1日/. 0FF入力		宝行	HFFPJ AZR¢	DO1	OFF	ロンかいた中力	- -	実行	HFPJ AZR¢
	DI2	ON		•	実行	HFFP小 备ZR全	DO2	OFF	ワジョ水出力	÷	実行	AZRA
22:	DI3	OFF	OFF 入力	•	実行	A ZB余	DO3	OFF	ワジョット出力	•	実行	日中P小 解EB余
防作中	DI4	ON	OFF入力	•	実行	解除	DO4	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
グ:	DI5	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO5	ON	ワンショット出力	•	実行	解除
コグなし	DI6	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO6	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
	DI7	ON	OFF入力	•	実行	解除	D07	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
	DI8	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除
								3	見在値更新		一括解	B â
											10134	-
								3	見在値更新		一括解	

画面 8.14 WRBI-DIO8R 模擬入出力解除

8-4-3. WRBI-DIO8V の模擬入出力

[機器メンテナンス]タブの[入出力模擬制御]グループより、模擬入出力の確認および制御を行います。

[現在値]欄は入出力状態を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値の状態を取得し、表示を更新します。

·イル(E) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)										
	設定機器	メンテナンス								
機器接続		_								
/+ J((00 J + + 17	- メンテナン	и——								
浣(機器)情報	● I	ラーログクリア								
纪:	OI	場出荷時設	定							
VRBI-DIO8V-A002-B	〇再	起動				5	実行			
デジタル入力×8ch	一入出力机	草指3制(油)								
功:		Cane de a lor		模擬入力				#	掘山力	
4Vトランジスタ出力×8ch	СН	現在値	指示		解除	СН	現在値		解除	
ージョン:	DI1	ON	OFF入力	 ▼ 実行 	解除	D01	OFF	ワンショット出力	·二 • 実行	解除
.00	DI2	ON	OFF入力	 ▼ 実行 	解除	DO2	OFF	ワンショット出力	 ▼ 実行 	解除
テータス:	DI3	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO3	OFF	ワンショット出力	 実行 	解除
通常動作中	DI4	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO4	OFF	ワンショット出力	 ▼ 実行 	解除
ラーログ:	DI5	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO5	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除
こラーログなし	DI6	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	D06	OFF	ワンショット出力	 ▼ 実行 	解除
	DI7	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	D07	OFF	ワンショット出力	 実行 	解除
	DI8	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	 ▼ 実行 	解除
	,					,				
								現在他更新	一括	解除

画面 8.15 WRBI-DIO8V 現在値取得

[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、モジュールの入出カ状態を模擬制御します。 WRBI-DIO8Vの出力はいずれか1つのチャンネル毎のON制御となります。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

表 8.3 指示内容

入出力	指示内容
入力	ON 入力/OFF 入力 ^{※1}
出力	ワンショット出力※2

※1指定した ON、または OFF の状態を維持します。 ※2設定で指定したワンショット出力時間分 ON します。

	⚠注意
1)	模擬入力で OFF 入力を実行中は、模擬入力解除状態ではありません。 使用後は解除を行ってください。
2)	模擬出力でワンショット出力時間後は、模擬出力解除状態ではありません。 使用後は解除を行ってください。

🐵 WRBI Configuration Tool										-	-		×
ファイル(E) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)													
機器接続	設定機器	メンテナンス /ス											
接続機器情報	. т. О т [:]	・・ ラーログクリア											
型式:	OI	場出荷時設	定										
WRBI-DIO8V-A002-B	〇再	起動					1	実行					
入力:													
デジタル人力×8ch		莫擬制御——											
出力:	СН	祖左値		模擬入	л		СН	祖左値	相	親認出	力 力		
240 F9999X9EE71 × 001		-514±10	指示	市内容		解除		-97.1±10	指示内	容		解除	
バージョン:	DI1	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO1	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
1.00	DI2	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO2	OFF	ワンショット出力	-	実行	解除	
<u>ステータス:</u>	DI3	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO3	OFF	ワンショット出力	-	実行	解除	
通常動作中	DI4	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO4	OFF	ワンショット出力	•	実行	解除	
エラーログ:	DI5	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO5	OFF	ワンショット出力	-	実行	解除	
エラーログなし	DI6	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO6	OFF	ワンショット出力	-	実行	解除	
	DI7	ON	OFF入力	-	実行	解除	D07	OFF	ワンショット出力	-	実行	解除	ī
	DI8	ON	OFF入力	-	実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	Ŧ	実行	解除	
									現在値更新		一括解	硢	
													-

画面 8.16 WRBI-DIO8V 模擬入出力実行

解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

WRBI Configuration Tool									-		×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)											
	設定機器	メンテナンス									
機器接続		.7									
接続機器情報	- x, y,										
₩1+ 2 .		7-09997 18:0:++==									
	OI	场出何時設	定								
	〇再	起動				ti a	実行				
人刀: 第25日は3日から5日											
5 93/0/(7] × 80n	入出力橋	莫擬制御——									
		理士/法		模擬入力			祖士体	t	擬出力		1
24Vトランジスタ出力×8ch	CH	現往1世	指示	云内容	解除	Сн	現住1世	指示内	容	解除	1
バージョン:	DI1	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	D01	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除]
1.00	DI2	OFF	OFF入力	▼ 実行	解除	DO2	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除]
<u>ステータス:</u>	DI3	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO3	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除	1
通常動作中	DI4	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO4	ON	ワンショット出力	▼ 実行	解除	1
エラーログ:	DI5	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO5	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除	1
エラーログなし	DI6	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO6	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除]
	DI7	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	D07	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除]
	DI8	ON	OFF入力	▼ 実行	解除	DO8	OFF	ワンショット出力	▼ 実行	解除	1
							Ŧ	見在値更新	一括	解除	

画面 8.17 WRBI-DIO8V 模擬入出力解除

8-4-4. WRBI-AI8 の模擬入力

[機器メンテナンス]タブの[入出力模擬制御]グループより、模擬入力の確認および制御を行います。 [現在値]欄は入力値を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新します。

🐵 WRBI Configuration Tool								-	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)									
	設定機器	メンテナンス	ゼロスパン調整						
機器接続		-							
按待機器情報	->,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,								
	• 17								
	OI	場出荷時設	定				_		
WRBI-A16-30A002-B	() 再	起動				実行			
///J×8ch	一入出力樽	親親制御―							
出力:		相大体		模擬入力					
-	CH	現住1世	指示	内容	解除				
バージョン:	AI1	0.0000	0%	 実行 	解除				
1.00	AI2	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
ステータス:	AI3	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
通常動作中	AI4	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
エラーログ:	AI5	0.0000	0%	 実行 	解除				
エラーログなし	AI6	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
	AI7	0.0000	0%	 実行 	解除				
	AI8	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
			祖左旗東報	+:	6 <u>87</u> R全				
			机红胆足机	-1	日門中的示				

画面 8.18 WRBI-AI8 現在値取得

[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、モジュールの入力値を模擬制御します。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

	表 8.4 指示内容	
	指示内容	
	0%/25%/50%/75%/100% ^{**1}	
※1	旨定した入力%の状態を維持します	0
	⚠注意	
模擬入力で 0%を指定した状態は、 使用後は解除を行ってください。	模擬入力無効状態ではありません	0

🐵 WRBI Configuration Tool								_	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)									
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調整	Ż					
機器接続		-							
1在《主线》2号·注末日	-3,7,7,7	~							
130020105-00-1H FIX	• I	シーログクリア							
型式:	OI	惕出荷時設	淀						
WRBI-A18-36A002-B	() 再	記動				実行			
入力:									
アナログ人力×8ch	一入出力模	疑制御——							
出力:		78-5-/*		模擬入力					
-	Сн	現在1世	指示	元内容	解除				
バージョン:	AI1	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
1.00	AI2	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
ステータス:	AI3	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
通常動作中	AI4	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
エラーログ:	AI5	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
エラーログなし	AI6	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
	AI7	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
	AI8	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
			相大法面和	. +12	ng¢.				
			现住10更新	一括熊	中国				
						•			

画面 8.19 WRBI-AI8 模擬入力実行

[解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

😁 WRBI Configuration Tool									_	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)										
	設定機器	メンテナンス	ゼロスパン調整	逹						
機器接続		-								
接続機器情報		א ה								
型+tt·		/ ロンシン/	÷							
WRBI-AI8-36A002-B		/////////////////////////////////////	4 C				中仁	_		
入力:	U A	C29/J					天门			
アナログ入力×8ch	入出力格	2指3制御								
出力:			模擬入力							
-	СН	現在値	指示内容 解除							
バージョン:	AI1	100.0000	100%	•	実行	解除				
1.00	AI2	0.0000	0%	•	実行	解除				
ステータス:	AI3	0.0000	0%	•	実行	解除				
通常動作中	AI4	50.0000	50%	•	実行	解除				
エラーログ:	AI5	0.0000	0%	•	実行	解除				
エラーログなし	AI6	75.0000	75%	•	実行	解除				
	AI7	0.0000	0%	•	実行	解除				
	AI8	0.0000	0%	•	実行	解除				
		:	現在値更新		一括熊	鄲余				

画面 8.20 WRBI-AI8 模擬入力解除

8-4-5. WRBI-RI8 の模擬入力

[機器メンテナンス]タブの[入力模擬制御]グループより、模擬入力の確認および制御を行います。

[現在値]欄は入力値を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新します。

ファイル(E) 通信設定(<u>S)</u> ヘルプ(<u>H</u>) 設定										
設定										
	: 機器	メンテナンス	ゼロスパン調整							
機器接続		_								
	メンテナン	ペーーー								
技術元化総合部門香辛原	ΟI	ラーログクリア								
型式:	ΟI	場出荷時設	定							
WRBI-RI8-HA002-B	〇再	起動					実行			
እታ:										
PT1000Ω入力×8ch	入出力相	関援制御								
出力:										
-	СН	現在1但	指示	指示内容解除						
バージョン:	RI1	0.00	-50.00℃ 🔹 実行 解		解除					
1.00	RI2	0.00	-50.00°C	-	実行	解除				
ステータス:	RI3	0.00	-50.00°C	-	実行	解除				
通常動作中	RI4	0.00	-50.00°C	-	実行	解除				
エラーログ:	RI5	0.00	-50.00°C	-	実行	解除				
エラーログなし	RI6	0.00	-50.00°C	-	実行	解除				
	R17	0.00	-50.00°C	•	実行	解除				
	RI8	0.00	-50.00°C	•	実行	解除				
			現在値更新		一括熊	郓余				

[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、モジュールの入力値を模擬制御します。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

表 8.5 指示内容 指示内容 -50℃/0℃/50℃/100℃/150℃/200℃^{※1} ※1指定した入力温度の状態を維持します。

⚠注意	
模擬入力で 0℃を指定した状態は、模擬入力無効状態ではありません。 使用後は解除を行ってください。	

😁 WRBI Configuration Tool ファイル(E) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)							_	>
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)								
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調整					
機器接続								
1年2年1月17日1日1日日		~						
13(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(• I	ラーログクリア						
型式:	OI	場出荷時設	定					
WRBI-RI8-HA002-B	〇再	起動				実行		
入力:								
PT1000Ω入力×8ch		き指えま!!(約100000000000000000000000000000000000						
出力:	7(11)/16	5376 011049		増化マスト				
-	СН	現在値						
バージョン:	BI1	0.00	-50.00°C					
1.00	BI2	0.00	-50.00°C	· 実				
	BI3	0.00	-50.00°C					
通常動作中	BI4	0.00	-50.00°C	· 実				
Tラーロガ:	RI5	0.00	-50.00°C	· 実	ティ解除			
エラーログなし	RI6	0.00	-50.00°C	· 実	ティアの正式			
	RI7	0.00	-50.00°C	▼ 実行	ティー解釈			
	RI8	0.00	-50.00°C	· 実	・ 一 角 星 B 余			
	I							
			現在値更新		括解除			

画面 8.8.22 WRBI-RI8 模擬入力実行

[解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

🐵 WRBI Configuration Tool								_	
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)									
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調響	ž					
機器接続	BAAC								
	ーメンテナン	/ス							
接続機器情報	• I	ラーログクリア							
25.	OI	場出荷時設	定						
WRBI-RI8-HA002-B	〇再	起動				実行			
_									
PT1000Ω入力×8ch	入出力相	臭擬制御——							
出力:									
-	СН	現在値	指示	示内容	解除				
バージョン:	RI1	50.00	50.00°C	▼ 実行	テ 解除				
1.00	RI2	100.00	100.00°C	▼ 実行	テ 解除				
ステータス:	RI3	200.00	200.00°C	▼ 実行	テ 解除				
通常動作中	RI4	0.00	-50.00°C	▼ 実行	〒 解除				
エラーログ:	RI5	0.00	-50.00°C	▼ 実行	〒 解除				
エラーログなし	RI6	0.00	-50.00°C	 実行 	7 解除				
	RI7	0.00	-50.00°C	 ▼ 実行 	于 解除				
	RI8	0.00	-50.00°C	• 実行	5 解除				
			現在値更新		活解除				

画面 8.23 WRBI-RI8 模擬入力解除

8-4-6. WRBI-MAI8 の模擬入力

[機器メンテナンス]タブの[入力模擬制御]グループより、模擬入力の確認および制御を行います。

[現在値]欄は入力値を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新します。

🐵 WRBI Configuration Tool											_		×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)													
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン	調整									
機器接続	ーメンテナン	z											
接続機器情報	• I7	シーログクリア											
型式:	0I	惕出荷時設	定										
WRBI-MAI8-15FA002-B	〇再調	記動						実行					
/テロク入力 ×4ch	一入出力模	親紀二 (19)											
入り2: PT100Q 入力×4ch	СН	現在値	模擬入力 #₩二中中中 27000				СН	現在値		模擬	ሊታ		
/×	011	0.0000	指示内容 解除			DI	0.00	指示	动容	4 0%-	解除		
1.00	AII AI2	0.0000	0%	•	夫(丁)	一 時年 Pホ 最深 R金	RI2	0.00	-50.00 C	•	夫(丁 (主行)	一 一 円年Pホ 品 記 余	
	AI3	0.0000	0%	-	実行	解除	RI3	0.00	-50.00°C	+	実行	解除	
通常動作中	AI4	0.0000	0%	-	実行	解除	RI4	0.00	-50.00°C	•	実行	解除	
エラーログ:													
エラーログなし													
								_					
									現在値更新		一括解	除	1

画面 8.24 WRBI-MAI8 現在値更新

[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、モジュールの入力値を模擬制御します。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

表 8.6 美	指示内容							
入力	指示内容							
アナログ入力	0%/25%/50%/75%/100% ^{%1}							
測温抵抗体入力	-50°C/0°C/50°C/100°C/150°C/200°C ^{**}							
※1指定した入力%の状態を維持します。								

※2指定した入力温度の状態を維持します。

(ル(<u>E</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)											
鄉界堆结	設定機器	メンテナンス	ゼロスパン	周整							
172,464,132,172	עדדעא -										
売機器情報	• I5	ラーログクリア									
式:	OI	場出荷時設	定								
VRBI-MAI8-15FA002-B	() 再	起動					実行				
力1:											
/ナロク入力×4cn	- 入出力樽	親擬制御――									
(刀2: T1000入力×4ch	СН	現在値		模擬入力		СН	現在値		模擬入力		
		-2011112	1	指示内容	解除		-2641112	指示	元内容		解除
	AI1	0.0000	0%	 ▼ 実行 	解除	RI1	0.00	-50.00°C	▼ 実	行	解除
	A12	0.0000	0%			D19	0.00	-50.00 C	▼ 美	:1T %=	用年D示 品778全
1	H19	0.0000	070	▼ 夫13	門牛P示	L L MAR	0.00	-00.00 G	× ×	:1 J	門中国家
通常動作中	ATA	0.0000	0%	· 宝谷	■ ● ■ E E E E E E E E E E E E E E	BI4	0.00	-50.00°C	• =	27 7	副 羅R金

画面 8.25 WRBI-MAI8 模擬入力実行

[解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

🐵 WRBI Configuration Tool											-		×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)													
	設定機器	メンテナンス	ゼロスパン	調整									
機器接続	-*`/テႵ`/	2											
接続機器情報	. т=	/・ 6ーロガカリア											
型式:		。 温火荷時齢	÷										
WRBI-MAI8-15FA002-B		記動	~					审行	1				
入力1:		(28))						×11					
アナログ入力×4ch	- 入山力核	指案生用符印											
入力2:	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·									梢蝦	<u>አ ታነ</u>		
PT100Ω入力×4ch	СН	現在値	指示内容解除			СН	現在値	指行	15.55	///	解除		
バージョン:	AI1	50.0000	50%	•	実行	解除	RI1	200.00	200.00°C		実行	解除	
1.00	AI2	0.0000	0%	•	実行	解除	RI2	0.00	-50.00°C	-	実行	解除	
ステータス:	AI3	0.0000	0%	-	実行	解除	RI3	0.00	-50.00°C	-	実行	解除	
通常動作中	AI4	0.0000	0%	•	実行	解除	RI4	0.00	-50.00°C	-	実行	解除	
エラーログ:													
エラーログなし													
								:	現在値更新		一括解	除	
													-

画面 8.26 WRBI-MAI8 模擬入力解除

8-4-7. WRBI-AO4 の模擬出力

[機器メンテナンス]タブの[入出力模擬制御]グループより、模擬出力の確認および制御を行います。 [現在値]欄は出力値を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新します。

🐵 WRBI Configuration Tool									_	×
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)										
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調	調整						
機器接続	ーメンテナン	2								
接続機器情報	. т=	・・ 。 ーロガカリア								
型式:	0 11		·定							
WRBI-AO4-AA102-B	〇再	記動					実行			
入力:	0.1.						201			
-	□入出力模	擬制御―								
出力:		78-1-/+		模擬と	助					
アナロク出力×4ch	СН	現在10	ł	指示内容解除						
バージョン:	AO1	0.0000	0%	•	実行	解除				
1.00	AO2	0.0000	0%	•	実行	解除				
ステータス:	AO3	0.0000	0%	•	実行	解除				
	AU4	0.0000	0%	•	実行					
エラーログ:										
19 19:00										
	,		相大体面积		. +1.27	724.				
			现往回足利		- 19 lb	印度				

画面 8.27 WRBI-AO4 現在値更新

[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、モジュールの出力値を模擬制御します。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

表 8.7 指示内容	
指示内容	
0%/25%/50%/75%/100% ^{%1}	
※1 指定した出力%の状態を維持します。	
⚠注意	

模擬出力で 0%を指定した状態は、模擬出力無効状態ではありません。 使用後は解除を行ってください。

🐵 WRBI Configuration Tool							-	Х
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)								
設定機	器メンテナンス	ゼロスパン調整						
機器接続 パンテナ	ンス							
接続機器情報 ④ I	ラーログクリア							
型式: 〇]	[場出荷時設]	定						
WRBI-AO4-AA102-B	起動				実行			
入力:								
	模擬制御――							
出力:		模擬	出力					
アナログ出力×4ch CH	現在値	指示内容		解除				
バージョン: AO1	0.0000	0% •	実行	角印余				
1.00 AO2	0.0000	0% •	実行	解除				
ステータス: AO3	0.0000	0% •	実行	解除				
通常動作中 AO4	0.0000	0% -	実行	解除				
エラーログ:								
エラーロクなし								
		現在値更新	一括解	阝余				

画面 8.28 WRBI-AO4 模擬出力実行

[解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

🐵 WRBI Configuration Tool										_	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)											
長分	と 機器	メンテナンス	ゼロスパン調	整							
機器接続	-メンテナン										
接続機器情報	⊙ I∋	シーログクリア									
型式:	ΟI	惕出荷時設	定								
WRBI-AO4-AA102-B	〇再	起動						実行			
ኢታ:											
-	-入出力樽	親疑制御――									
		18+1/#		模擬	出力						
リナロク出力×4ch	СН	現住1世	指	示内容		解除					
	AO1	100.0000	100%	-	実行	解除					
	AO2	0.0000	0%	-	実行	解除					
ステーダス: 「通常動作中	A03	0.0000	0%	•	実行						
エラーログ・	104	0.0000	0%0	•	天门	門中均正					
エラーログなし											
			阻左値重新		一托制	28全					
		-	0.411만오.#/		1615	ŦΡ0					
	画	面 8.29	WRBI-	-AO4	模栺	予出力 範	2除				

8-4-8. WRBI-AO8 の模擬出力

[機器メンテナンス]タブの[出力模擬制御]グループより、模擬出力の確認および制御を行います。 [現在値]欄は出力値を表示します。

[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新します。

アナイル(f) 通信設定(f) ヘルブ(H) 機器接続 機器接続 接続機器情報 型式: 火ラナンス WRBE-A08-LA100-A 大方: 入力: 二 ブナログ出力×8ch 実行 バージョン: 八山 変化 100 大子・ジョン: 人口 現在値 権限出力 人力: 人力: 実行 解除 ノバージョン: 〇 日 化(1) 0.0000 0% ・ 実行 解除 人の1 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO3 0.0000 0% ・ 実行 解除 ズラーログなし 丁 「 現在値 【 第00000 0% ・ 実行 解除 (100 (100 0% ・ 実行 <th>現語建設定(S) ヘルブ(出) 腹腔 機器接流 接続機器情報 シンテナンス 型式: () 「シーログジリア 小方: () 「シーログジリア コカ: () 「オーログシース アナログ出力×8ch () 「利田石値 パージョン: () 「利田石値 100 () 「利田石値 ステータス: () 「100 ステータス: () 「00000 () () () () () () () () () () () () () (</th> <th>🐵 WRBI Configuration Tool</th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th>_</th> <th>_</th>	現語建設定(S) ヘルブ(出) 腹腔 機器接流 接続機器情報 シンテナンス 型式: () 「シーログジリア 小方: () 「シーログジリア コカ: () 「オーログシース アナログ出力×8ch () 「利田石値 パージョン: () 「利田石値 100 () 「利田石値 ステータス: () 「100 ステータス: () 「00000 () () () () () () () () () () () () () (🐵 WRBI Configuration Tool								_	_	
機器接続 接続機器情報 シンテナンス ゼロスパン調整 型式: ジンテーログリア ごちーログリア WREF-A08-LA100-A ・ ・ 入力: ・ ・ ワナログ出力×8ch ● ・ バージョン: ・ ・ 100 ・ ・ ステータス: ・ ● 通常動作中 100 00000 0% ・ スラーログ: 「 ・ ● 1 エラーログ: エラーログなし ● ● ● エラーログなし ● ● ● ● 【ウーログなし ● ● ● ● 「カーログなし ● ● ● ● 「カーログなし ● ● ● ● ● 「カーログなし ● ● ● ● ● ● ● 「カーログなし ●	機器接続 接続機器情報 シテナニ 型デ: ● エラーログクリア WMEBFA08-LA100-A ● エラーログクリア 入力: - - - 出力: - アナログ出力1×8eh 東行 パージョン: - 100 2,59,51: 通常動作中 - エラーログぶし - ブラーログぶし - ブラーログぶし - ブラーログぶし - ブラーログぶし - ガローグ 個生 - 現在値更新 - 現在値更新 -	ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)										
 機器接続 按続機器情報 型式: WRBF-A08-LA100-A 入力: - 出力: アナログ出力×8ch バージョン: 1.00 ステータス: 通常動作中中 エラーログ: エラーログなし ビラーログなし レー振振 現在値更新 ー 一 一 一 日報歌 第 一 一 一 一 一 一 一 一 一 日 日 一 一 日 一 一 日 一 一 日 一 一 日 一 日 一 日 一 日 一 日 日 一 日 <p日< p=""> 日 <p日< p=""> 日 <p日< p=""> <p日< p=""> <p日< p=""> <p日< p=""> 日 <p日< p=""> <p日< <="" td=""><td> 機器接続 按然機器情報 空: WRBF-A08-LA100-A 入力: 一一二二二 サログ出力×8ch アログ出力×8ch ブラログ出力×8ch ブラログ出し レーボ根策制(地) レーボ根策 ● 耳シーログなし ● 耳シーログなし ● 耳シーログなし ● 「ラーログクリア ● 丁島田の ● 丁島田の<!--</td--><td></td><td>設定機器</td><td>メンテナンス</td><td>ゼロスパン調整</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></td></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<></p日<>	 機器接続 按然機器情報 空: WRBF-A08-LA100-A 入力: 一一二二二 サログ出力×8ch アログ出力×8ch ブラログ出力×8ch ブラログ出し レーボ根策制(地) レーボ根策 ● 耳シーログなし ● 耳シーログなし ● 耳シーログなし ● 「ラーログクリア ● 丁島田の ● 丁島田の<!--</td--><td></td><td>設定機器</td><td>メンテナンス</td><td>ゼロスパン調整</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td>		設定機器	メンテナンス	ゼロスパン調整							
接続機器情報 ● エラーログリア 型大: ● エラーログリア WRBE-A08-LA100-A ● エラーログリア 入力: ● - ● 出力: ● アナログ出力×8ch 東行 バーヴョン: ● 100 ● ステータス: ● 適常動作中 ● エラーログ: ● エラーログおし ● 「ラーログなし ● 酸 ● 現在値更新 ● 現在値更新 ●	接続機器情報 ● 1ラーログりア 型式: ● 1ラーログリア 小: ● 王歩 '-'' ● 田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田	機器接続		7								
Northward Hara ● エラーログリア 型式: ● エラーログリア WRBE-A08-LA100-A ● エラーログリア 入力: ● - ● 出力: アナログ出力×8ch バージョン: ● 100 00000 ステータス: ● 適常動作中 100 エラーログ: ● エラーログ: ● エラーログなし ● レーガ解除 ● A04 0.0000 0% A05 0.0000 0% ◆ ステークグ: ● 日本 ● エラーログなし ● ● ● レラーログなし ● ● ● ステークス: ● ● ● 通常新的作中 ● ● ● エラーログなし ● ● ● ● A04 ● ● ● ● A05 ● ● ● ● A06 ● ● ● ● A07 ● ● ● ●	型式: ① 1.5~0.07000 WRBE-A08-LA100-A 二 入力: 二 □ 二 出力: 一 アナログ出力×8ch 実行 パージョン: 1.00 1.00 2.5-0.07.0 通常動作中 1.5-0.07.0 エラーログ: 〇 1.5-0.07.0 エラーログはし 〇 1.5 - 0.07.0 東方 〇 1.5 - 0.07.0 エラーログはし 〇 1.5 - 0.07.0 取合し ○ 1.5 - 0.07.0 丁ラーログはし 〇 1.5 - 0.07.0 ログ目 夏行 アナークグ: 三 エラーログなし ○ 1.5 - 0.07.0 ログ目 ○ 1.5 - 0.07.0 ログ目 ○ 1.5 - 0.07.0 エラーログなし ○ 1.5 - 0.07.0 ログ目 ○ 1.5 - 0.07.0 ログ目 ○ 1.5 - 0.07.0 エラーログなし ○ 1.5 - 0.07.0 ログ目 ○ 1.5 - 0.07.0 エラーログなし ○ 1.5 - 0.07.0 ログ目 ○ 1.5 - 0.07.0 ログロ ○ 1.5 -	培结/ # 25 · 16 · 16 · 16 · 16 · 16 · 16 · 16 · 1	->>>>>	~ 								
型式: ① 工場出荷時設定 入力: ○ - 出力: アナログ出力×8ch アナログ出力×8ch パージョン: 100 ステータス: 適常動作中 エラーログ: エラーログ: エラーログはし レーガ部除 (A01 0.0000 0% レクロ 0.0000 0% 東方 加速 フラーログ: エラーログなし レクロ 0.0000 0% A04 0.0000 0% A05 0.0000 0% A06 0.0000 0% A07 0.0000 0% A08 0.0000 0% 現在値更新 現在値更新	 空京: ● 工場出荷時設定 ● 再起動 東行 ○ 入力: - ○ 用起動 (一 (一 (一) 現在値 (根田力) (日) 現在値 (根田力) (日) 現在値 (日) 現在 (日) 現在<td></td><td>• 1-</td><td>- UQQUY</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td>		• 1-	- UQQUY								
WHEB-AU8-LATUD-A 実行 入力: - 上力: アナログ出力×8ch アナログ出力×8ch () 再起動 パージョン: () 有工作 100 0% ◆ ステータス: () 日 通常動作中 () 日 エラーログ: () 日 エラーログはし () 日 人の1 () 0000 0% ◆ () 東行 A03 () 0000 0% ◆ () 東行 A04 () 0000 A05 () 0000 A06 () 0000 A07 () 0000 A08 () 0000 A08 () 0000 B/A dle 更新 () 日	WHEB-A030-LA100-A 方(1) 入力: 一 - 一 出力: アナログ出力×8ch バージョン: (1) 100 2,5タス: 通常動作中 1,0000 エラーログ: (1) エラーログ: (1) エラーログなし (1) エラーログなし (1) 「フラーログなし (1) 現在値更新 (1) 現在値更新 一括解除	型式:	OI	場出荷時設	定							
入力: - 上力: アナログ出力×8ch アナログ出力×8ch (H パージョン: (H) 100 0% * ステータス: (H) (H) 通常動作中 (H) (H) エラーログ: (H) (H) エラーログ: (H) (H) エラーログ: (H) (H) エラーログなし (H) (H) (H)	入力: - 上力: アナログ出力×8ch バージョン: (H) 100 00000 ステータス: (H) 通常動作中 (H) エラーログ: (H) エラーログ: (H) エラーログなし (H) レービー (H) 現在値更新 (H) 現在値更新 (H) 現在値更新 (H)	WRBI-AU8-LATUU-A	() 再	起動				実行				
- 入土力模擬制御 出力: アナログ出力×8ch アナログ出力×8ch パージョン: 100 100 0% ・ ステータス: AO1 0.0000 0% ・ AO2 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO3 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO4 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 <td>- 入土力模擬制御 出力: アナログ出力×8ch バージョン: 日 100 0% ・ ステータス: 個人口 0.0000 0% ・ 適常動作中 日 401 0.0000 0% ・ エラーログ: エラーログなし 人口 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A04 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A04 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A05 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A06 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A06 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A07 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A07 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除</td> <td>入力:</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td>	- 入土力模擬制御 出力: アナログ出力×8ch バージョン: 日 100 0% ・ ステータス: 個人口 0.0000 0% ・ 適常動作中 日 401 0.0000 0% ・ エラーログ: エラーログなし 人口 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A04 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A04 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A05 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A06 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A06 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A07 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A07 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除 A08 0.0000 0% ・ 東行 高容除	入力:										
出力: アナログ出力×8ch アナログ出力×8ch 指示内容 解除 バージョン: 100 0.0000 0% 実行 解除 AO1 0.0000 0% 実行 解除 AO2 0.0000 0% 実行 解除 AO3 0.0000 0% 実行 解除 AO4 0.0000 0% 実行 解除 AO5 0.0000 0% 実行 解除 AO6 0.0000 0% 実行 解除 AO6 0.0000 0% 実行 解除 AO8 0.0000 0% 実行 解除 AO8 0.0000 0% 実行 解除	出力: 現日 視田信 視田子 アナログ出力×8ch パージョン: 100 100 9% 第行 解除 スラータス: 0000 9% 第行 解除 山市 AO1 0.0000 9% 第行 解除 イン2 0.0000 9% 第行 解除 AO2 0.0000 9% 第行 解除 イン3 0.0000 9% 第行 解除 AO4 0.0000 9% 第行 解除 AO5 0.0000 9% 第行 解除 AO4 0.0000 9% 第行 解除 AO5 0.0000 9% 第行 解除 AO4 0.0000 9% 第行 解除 AO6 0.0000 9% 第行 解除 AO7 0.0000 9% 第行 解除 AO8 0.0000 9% 第行 解除	-	一入出力模	疑制御——								
アナログ出力×8ch CH 現在値 指示内容 解除 パージョン: 1.00 0.0000 0% 、夏行 解除 1.00 2.5-0久2: 0.0000 0% 、夏行 解除 山首常動作中 1.00 0% 、夏行 解除 AO3 0.0000 0% 、夏行 解除 AO4 0.0000 0% 、夏行 解除 AO5 0.0000 0% 、夏行 解除 AO5 0.0000 0% 、夏行 解除 AO5 0.0000 0% 、夏行 解除 AO6 0.0000 0% 、夏行 解除 AO6 0.0000 0% 、夏行 解除 AO7 0.0000 0% 、夏行 解除 AO8 0.0000 0% 、夏方 解除 AO8 0.0000 0% 、夏方 解除 AO8 0.0000 0% 、夏方 解除	アナログ出力×8ch CH 現在値 指示内容 解除 パージョン: 100 0% ・ 実行 解除 ステータス: 0% ・ 実行 解除 通常動作中 100 0% ・ 実行 解除 AO3 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO4 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除	出力:				模擬出力						
バージョン: AO1 0.0000 0% ・ 実行 解除 1.00 ステータス: AO2 0.0000 0% ・ 実行 解除 通常動作中 AO3 0.0000 0% ・ 実行 解除 エラーログなし AO4 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除	バージョン: AO1 0.0000 0% ・ 実行 解除 100 AO2 0.0000 0% ・ 実行 解除 油学物が作中 AO3 0.0000 0% ・ 実行 解除 エラーログ: AO4 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 J建在値更新 一括解除	アナログ出力×8ch	СН	現在値	指示	·····································	解除					
1.00 0.000 0% ・ 実行 解節案 ステータス: 0.000 0% ・ 実行 解節案 適常動作中 0.0000 0% ・ 実行 解節案 エラーログなし 0.0000 0% ・ 実行 解節案 AO4 0.0000 0% ・ 実行 解節案 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解節案 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解節案 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解節案 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解節案 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解節案 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解節案	1.00 AO2 0.0000 0% ・ 実行 解節策 通常動作中 AO3 0.0000 0% ・ 実行 解節策 エラーログ: AO4 0.0000 0% ・ 実行 解節策 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解節策 AO5 0.0000 0% ・ 実行 解節策 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解節策 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解節策 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除	バージョン:	AO1	0.0000	0%	▼ 実行	解除					
ステータス: AO3 0.0000 0% ・ 実行 解除 通常動作中 AO4 0.0000 0% ・ 実行 解除 エラーログ: AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除	ステータス: AO3 0.0000 0% ・ 実行 解除 通常動作中 エラーログ: AO4 0.0000 0% ・ 実行 解除 エラーログなし AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除	1.00	AO2	0.0000	0%	▼ 実行	解释除					
通常動作中 AO4 0.0000 0% 実行 再野奈 エラーログなし AO5 0.0000 0% 実行 再野奈 AO6 0.0000 0% 実行 再野奈 AO6 0.0000 0% 実行 再野奈 AO7 0.0000 0% 実行 再野奈 AO8 0.0000 0% 実行 再野奈 AO8 0.0000 0% 実行 再野奈 JTT JTT JTT JTT <td< td=""><td>通常動作中 AO4 0.0000 0% <td <t<="" td=""><td>ステータス:</td><td>AO3</td><td>0.0000</td><td>0%</td><td>▼ 実行</td><td>解除</td><td></td><td></td><td></td><td></td></td></td></td<>	通常動作中 AO4 0.0000 0% <td <t<="" td=""><td>ステータス:</td><td>AO3</td><td>0.0000</td><td>0%</td><td>▼ 実行</td><td>解除</td><td></td><td></td><td></td><td></td></td>	<td>ステータス:</td> <td>AO3</td> <td>0.0000</td> <td>0%</td> <td>▼ 実行</td> <td>解除</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td>	ステータス:	AO3	0.0000	0%	▼ 実行	解除				
エラーログ: AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 ムO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 現在値更新 一括解除	エラーログなし AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除	通常動作中	AO4	0.0000	0%	▼ 実行	解除					
エラーログなし AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 現在値更新 一括解除	エラーログなし AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO7 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ・ 実行 解除 現在値更新 一括解除	エラーログ:	AO5	0.0000	0%	▼ 実行	解释除					
AO7 0.0000 0% ▼ 実行 解除 AO8 0.0000 0% ▼ 実行 解除 現在値更新 一括解除	AO7 0.0000 0% ▼ 実行 解耶余 AO8 0.0000 0% ▼ 実行 解耶余 現在値更新 一括解除	エラーログなし	AO6	0.0000	0%	▼ 実行	解除					
AO8 0.0000 0% ▼ 実行 高料除 現在値更新 一括解除	AO8 0.0000 0% ▼ 実行 解除 現在値更新 一括解除		A07	0.0000	0%	▼ 実行	解除					
現在値更新一括解除	現在値更新一括解除		AO8	0.0000	0%	▼ 実行	解除					
				C	現在値更新	一括	躍涂					

画面 8.30 WRBI-AO8 現在値更新

[指示内容]欄のプルダウンメニューにより、模擬制御したい内容を選択し、[実行]ボタンをクリックすると、モジュールの出力値を模擬制御します。 [指示内容]のプルダウンメニューは下記となります。

🐵 WRBI Configuration Tool								_	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)									
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調告	ž					
機器接続	15 = 45	-							
+#/# 4/8 55 / # # # 1		A							
1安9元1版石F1百半限	• I	シーログクリア							
型式:	OI	惕出荷時談	定						
WRBI-AO8-LA100-A	() 再	記動				実行			
እ									
-	一入出力模	短制御—							
出力:				模擬出力					
アナログ出力 × 8ch	СН	現在値	指示	元内容	解除				
バージョン:	A01	0.0000	0%	▼ 実	行解除				
1.00	AO2	0.0000	0%	▼ 実	行解除				
ステータス:	AO3	0.0000	0%	▼ 実	行解除				
通常動作中	AO4	0.0000	0%	▼ 実	行解除				
エラーログ:	AO5	0.0000	0%	▼ 実	行解除				
エラーログなし	AO6	0.0000	0%	▼ 実	行解除				
	A07	0.0000	0%	▼ 実	行解除				
	AO8	0.0000	0%	▼ 実	行 解除				
			19-1-1/1-1-1		+1 270A				
			現在1世史新		活件PFF				
						•			

画面 8.31 WRBI-AO8 模擬出力実行

[解除]欄の[解除]ボタンは、模擬制御中の CH のみ使用可能です。 [一括解除]ボタンは、いずれかの CH で模擬制御中の場合使用可能です。 [解除]、または[一括解除]クリックすると、模擬制御を CH 毎/全 CH 解除します

ファイル(E) 通信設定(S) ヘルブ(H) 機器接続 機器接続 投流 少ンテナンス 型式: WRBI-A08-LA100-A 入力: へ出力模擬制御	実行
機器接続 設定 機器分ンテナンス ゼロスパン調整 接続機器情報 メンテナンス 型式: ① エラーログクリア WRBI-A08-LA100-A 〕 入力: □ 一 一 人力: ○ 人力: ○ 人出力模擬制御	実行
機器接続 メンテナンス 接続機器情報 ① エラーログクリア 型式: ① 工場出荷時設定 WRBF-A08-LA100-A 〕 再起動 入力: 〕 一 入出力模擬制御	実行
接続機器情報 型式: WRBF-A08-LA100-A 入力: - 入力: - 入出力模擬制御	実行
接続機器情報 型式: WRBI-A08-LA100-A 入力: - 入出力模擬制御	実行
型式: 型式: □ 工場出荷時設定 WRBI-A08-LA100-A □ 再起動 入力: □ □ 入出力模擬制御	実行
WRBI-A08-LA100-A ● 再起動 入力: ● - 入出力模擬制御	実行
入力: - - 人出力模擬制御	
- 入出力模擬制御	
出力:	
アナログ出力×8ch CH 現在値 街流内容 解除	
バージョン: AO1 100.0000 100% ・ 実行 解除	
1.00 AO2 0.0000 0% v 実行 解除	
ステータス: AO3 0.0000 0% マ 実行 解除	
通常動作中 AO4 0.0000 0% • 実行 解除	
エラーログ: AO5 0.0000 0% ・ 実行 解除	
エラーログなし AO6 0.0000 0% ・ 実行 解除	
AO7 0.0000 0% - 実行 解除	
AO8 0.0000 0% v 実行 解除	
現在但更新	

画面 8.32 WRBI-AO8 模擬出力解除

8-5. ゼロスパン調整

ゼロ調整、スパン調整はモジュールの経年劣化等の要因で正しく計測できない場合に本画面で各調整値を設 定し、適正な計測ができるようにする機能です。 現在値とゼロ調整値、スパン調整値の関係は下記の式となります。 現在値 = (計測値 + ゼロ調整値) × スパン調整値

8-5-1. WRBI-AI8 のゼロスパン調整

[ゼロスパン調整]タブの[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新 します。

🐵 WRBI Configuration Tool							-	>
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)								
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調整					
機器接続	Hank	= T t t t t t t t t t t t t t						
	-2027/2	10 <u>12</u>						
才安约元1%石石1首平顶	СН	現在値	ゼロ調整	スパン調	整			
型式:	AI1	-0.5899	0.0000	\$ 1.0000	.			
WRBI-AI8-36A002-B	AI2	0.0000	0.0000	1.0000	-			
<u> </u>	AI3	0.0000	0.0000	1.0000	-			
アナログ入力×8ch	AI4	0.0000	0.0000	1.0000	÷			
出力:	AI5	0.0000	0.0000	1.0000	+			
-	AI6	0.0000	0.0000	1.0000	-			
バージョン:	AI7	0.0000	0.0000	1.0000	÷			
1.00	AI8	0.0000	0.0000	1.0000	÷			
ステータス:		現在値	更新	実行				
通常動作中								
エラーログ:								
エラーログなし								

画面 8.33 WRBI-AI8 現在値更新

⚠注意
ローカットが有効になっている場合、現在値がローカット未満のとき、現在値はスケール最小値の値で表示さ
れます。
ゼロ調整を行う際はご注意ください。

- ① ゼロ調整値をチャンネル毎に±99999.9999の範囲で入力します。
- ② スパン調整値をチャンネル毎に 0.0000~9.9995 の範囲にて 0.0005 刻みで入力します。
- ③ [実行]ボタンをクリックします。

WRBI Configuration Tool				-	
ァイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)					
	設定 機器メンテナンス	ゼロスパン調整			
機器接続	ゼロスパン調整				
轰続機器情報	CH 現在値	ゼロ調整 スパ	ン調整		
型式:	AI1 0.0000	0.5800 🚖 0.980	0 🚔		
WRBI-AI8-36A002-B	AI2 0.0000	0.0000 🚖 1.000	0 🚖		
入力:	AI3 0.0000	0.0000 🚖 1.000	0 🚖		
アナログ入力×8ch	AI4 0.0000	0.0000 🚖 1.000	0 🚔		
	AI5 0.0000	0.0000 🚖 1.000	0 🚔		
-	AI6 0.0000	0.0000 🚖 1.000	0 🚔		
バージョン:	AI7 0.0000	0.0000 🚖 1.000	0 🚖		
1.00	AI8 0.0000	0.0000	0 🚔		
ステータス: 通常動作中	現在値	更新 実行			
19-09:00					

画面 8.34 WRBI-AI8 ゼロスパン調整実行

1.00

8-5-2. WRBI-RI8 のゼロスパン調整

[ゼロスパン調整]タブの[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新 します。

アナイル(E) 通信設定(S) ヘルブ(E) 機器接続 接続機器情報 空デ: セロス小と調整 以下E1-F13=HA002-B 1000 10000 入力: 一 PT10002入力)×8ch 1000 10000 10000 出力: - - - バージョン: - 0.00 0.00 10000 - 100 ステータス: - - - - ブージョン: - 0.00 0.00 10000 - 100 ステータス: - - - - - ブージョン: - - - - - - - 100 2 - - - - - - 100 - - - - - - - 100 - - - - - - - 100 - - - - - - - 100 - - - - - - - <th>🐵 WRBI Configuration Tool</th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th>-</th> <th></th>	🐵 WRBI Configuration Tool							-	
機器接続 接続機器情報 型式: WREH-R18-HA002-B 入力: PT100032入力> & 8ch 出力: - バージョン: 100 ステータス: 通常動作中 エラーログ: エラーログ: エラーログ:	ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)								
488368 1865 257: WREEF-R18-HA002-B λ -j: PT100002 λ -jj × 8ch HJ: - N: - N: 100 λ -j: 100 λ -j:		設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調整					
接続機器情報 型式: 型式: (1)0002 (1)0002 入力: (1)0002 (1)0002 ア10002 (1)002 (1)0002 出力: (1)002 (1)0002 「- (1)002 (1)0002 バージョン: (1)000 (1)0000 100 (1)000 (1)0000 ステータス: (1)000 (1)0000 道常動作中 (1)000 (1)0000 エラーログなし (1)000 (1)000	機器接続	ーゼロスパン	調整						
型式: 1000 0.00 10000 1 入力: PT100002入力)×8ch R1 0.00 0.00 10000 1 出力: -	接続機器情報	СН	現在値	ゼロ調整	スパン調	響			
WRBI-FI8-HA002-B λ , j : PT1000 Ω , λ , j ; 8ch \exists , j : - λ , j : 100 λ , j : 100 λ , j : 100 λ , j : λ λ , j : λ λ , j : λ	型式:	RI1	0.06	0.00	\$ 1.0000	÷			
入力: $PT10000 入力: \times 8ch$ 出力:/バージョン:1.00ステータス:通常動作中エラーログ:エラーログなし	WRBI-RI8-HA002-B	RI2	0.00	0.00	\$ 1.0000	-			
PT10000分力>×8ch 出力: - バージョン: 100 ステータス: 通常動作中 エラーログなし	入力:	RI3	0.00	0.00	\$ 1.0000	÷			
 出力: - バージョン: 1.00 ステータス: 通常動作中 エラーログ: エラーログなし 	PT1000Ω入力×8ch	RI4	0.00	0.00	1.0000	÷			
- バージョン: 1.00 ステータス: 通常動作中 エラーログ: エラーログなし	出力:	RI5	0.00	0.00	\$ 1.0000	÷			
バージョン: 1.00 ステータス: 通常動作中 エラーログ: エラーログなし FI7 0.00 0.00 全 10000 全 現在値更新 実行	-	RI6	0.00	0.00	\$ 1.0000	÷			
1.00 ステータス: 通常動作中 現在値更新 エラーログ: 東方		RI7	0.00	0.00	\$ 1.0000	÷			
ステータス: 現在値更新 実行 通常動作中 第一口グボレ	1.00	RI8	0.00	0.00	1.0000	÷			
<u>通常動作中</u> エラーログ: エラーログなし	ステータス:		現在値	更新	実行				
エラーログ: エラーログなし	通常動作中								
エラーログなし	エラーログ:								
	エラーログなし								

画面 8.35 WRBI-RI8 現在値更新

- ① ゼロ調整値をチャンネル毎に±99999.9999の範囲で入力します。
- ② スパン調整値をチャンネル毎に 0.0000~9.9995 の範囲にて 0.0005 刻みで入力します。
- ③ [実行]ボタンをクリックします。

WRBI Configuration Tool							_		
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)									
	設定機器	#メンテナンス	ゼロスパン調整						
機器接続	원미기산	,三国宋女							
按続機器情報			내는 태우선	71.05.50	144				
		現(土)世	-0.07						
		0.00	0.07	▼ 0.33300	T				
		0.00	0.00	▼ 1.0000	-				
入力:	R13	0.00	0.00	▼ 1.0000					
PT1000公入刀×8ch		0.00	0.00	▼ 1.0000					
出力:	RIS	0.00	0.00	■ 1.0000	-				
-	R16	0.00	0.00	÷ 1.0000					
バージョン:	R17	0.00	0.00	÷ 1.0000					
1.00	RI8	0.00	0.00	1.0000	-				
 ステータス:		現在値	更新	実行					
通常動作中									
T=									
1, 1,40									
L									

画面 8.36 WRBI-RI8 ゼロスパン調整

8-5-3. WRBI-MAI8 のゼロスパン調整

[ゼロスパン調整]タブの[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新 します。

- ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)												~
	設定	機器メンテナンス	ゼロスパン調整									
機器接続	- Vo;	スパン調整―――										
接続機器情報		川 現在値	ゼロ調整	スパン調整	Ĕ	СН	現在値	2011	馳	スパン調	整	
型式:	A	vI1 99.8900	0.0000	1.0000	+	RI1	0.00	0.00	+	1.0000	-	
WRBI-MAI8-15FA002-B	A	sI2 0.0000	0.0000	\$ 1.0000	+	RI2	0.00	0.00	-	1.0000	-	
 入力1:	A	il3 0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-	RI3	0.00	0.00	-	1.0000	-	
アナログ入力×4ch	A	iI4 0.0000	0.0000	1.0000	-	RI4	0.00	0.00	-	1.0000	-	
入力2:												
PT100Ω入力×4ch												
1.00												
ステータス :							現在値則	巨新		実行		
通常動作中												
エラーログ:												
エラーログ: エラーログなし												
エラーログ: エラーログなし												
エラーログ: エラーログなし												
エラーログ: エラーログなし												
エラーログ: エラーログなし												
エラーログ: エラーログなし												

画面 8.37 WRBI-MAI8 現在値更新

アナログ入力では、ローカットが有効になっている場合、現在値がローカット未満のとき、現在値はスケール 最小値の値で表示されます。 ゼロ調整を行う際はご注意ください。

- ① ゼロ調整値をチャンネル毎に±99999.9999の範囲で入力します。
- ② スパン調整値をチャンネル毎に 0.0000~9.9995 の範囲にて 0.0005 刻みで入力します。
- ③ [実行]ボタンをクリックします。

											~
WRBI Configuration 1001									_		^
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)											
	設定 機器	メンテナンス	ゼロスパン調整								
機器接続	ゼロスパン	周整									
接続機器情報	СН	現在値	ゼロ調整	スパン調	整	CH	現在値		1整 スパン	周整	
型式:	AI1	100.0000	0.1100	\$ 1.0100	-	RI1	0.00	0.00	\$ 1.0000	-	
WRBI-MAI8-15FA002-B	AI2	0.0000	0.0000	1.0000	-	RI2	0.00	0.00	1.0000	÷	
入力1:	AI3	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	+	RI3	0.00	0.00	\$ 1.0000	-	
アナログ入力×4ch	AI4	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-	RI4	0.00	0.00	\$ 1.0000	÷	
入力2:											
PT100Ω入力×4ch											
バージョン:											
1.00											
ステータス:							現在値頭	三新	実行		
通常動作中											
エラーログ:											
エラーログなし											

画面 8.38 WRBI-MAI8 ゼロスパン調整実行

8-5-4. WRBI-AO4 のゼロスパン調整

[ゼロスパン調整]タブの[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新 します。

🤓 WRBI Configuration Tool							_	\times
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)								
	設定機器	メンテナンス	ゼロスパン調整					
機器接続	- ゼロスパン	周整						
接続機器情報	СН	現在値	ゼロ調整	スパン調	整			
型式:	A01	100.0000	0.0000	\$ 1.0000	\$			
WRBI-AO4-AA102-B	AO2	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
入力:	AO3	0.0000	0.0000	1.0000	÷			
-	A04	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	÷			
出力:								
アナログ出力×4ch								
バージョン:								
1.00			_					
ステータス:		現在値	更新	実行				
通常動作中								
エラーログ:								
エラーログなし								

画面 8.39 WRBI-AO4 現在値取得



アナログ出力では、ゼロスパン調整後の値は現在値の表示に反映されません。 ゼロスパン調整を行う際は、現在値は出力先の機器側にてご確認ください。

- ゼロ調整値をチャンネル毎に±99999.9999の範囲で入力します。
 スパン調整値をチャンネル毎に 0.0000~9.9995 の範囲にて 0.0005 刻みで入力します。
- ③ [実行]ボタンをクリックします。

WRBI Configuration Tool						-	
イル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)							
	設定 機器メンテナ	トンス ゼロスパン調整	<u>z</u>				
機器接続	おうしつ (小) 5回来を						
妾続機器情報		左値 ゼロ調整	弦 フルショ国	82			
<u>π</u> υ _+ •	A01 100		E 70 € 1.0015				
WRBI-AO4-AA102-B	AO2 0.0	0.000 0.0000	\$ 1.0000	÷			
እታነ•	AO3 0.0	0.000 0.0000	\$ 1.0000	+			
-	AO4 0.0	0.000 0.0000	\$ 1.0000	\$			
出力:	,						
アナログ出力×4ch	1						
バージョン:	1						
1.00]						
ステータス:	3	現在値更新	実行				
通常動作中]						
エラーログ:							
エラーログなし]						



8-5-5. WRBI-AO8 のゼロスパン調整

[ゼロスパン調整]タブの[現在値更新]ボタンをクリックすると、モジュールより現在値を取得し、表示を更新 します。

🥶 WRBI Configuration Tool							-	×
ファイル(<u>F</u>) 通信設定(<u>S</u>) ヘルプ(<u>H</u>)								
	設定 機器:	メンテナンス	ゼロスパン調整					
機器接続	ーゼロスパン調	司整						
接続機器情報	СН	現在値	ゼロ調整	スパン調	整			
型式:	A01	100.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
WRBI-AO8-LA100-A	AO2	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
入力:	AO3	0.0000	0.0000	\$1.0000	-			
-	AO4	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
	AO5	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
アナログ出力×8ch	AO6	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	+			
バージョン:	A07	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
1.00	AO8	0.0000	0.0000	1.0000	-			
 ステータス:		現在値	更新	実行				
通常動作中								
エラーログ:								
エラーログなし								

画面 8.41 WRBI-AO8 現在値取得

⚠注意

アナログ出力では、ゼロスパン調整後の値は現在値の表示に反映されません。 ゼロスパン調整を行う際は、現在値は出力先の機器側にてご確認ください。

- ゼロ調整値をチャンネル毎に±99999.9999の範囲で入力します。
 スパン調整値をチャンネル毎に 0.0000~9.9995 の範囲にて 0.0005 刻みで入力します。
- ③ [実行]ボタンをクリックします。

WRBI Configuration Tool							_	
ファイル(F) 通信設定(S) ヘルプ(H)								
	設定機器	メンテナンス・	ゼロスバン調整					
機器接続								
		周整						
接続機器情報	CH	現在値	ゼロ調整	き スパン部	問整			
型式:	A01	100.0000	0.0020	\$ 0.9995	-			
WRBI-AO8-LA100-A	AO2	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
入力:	AO3	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	÷			
-	AO4	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	÷			
	AO5	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
アナログ出力×8ch	AO6	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	-			
バージョン:	A07	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	÷			
1.00	AO8	0.0000	0.0000	\$ 1.0000	÷			
7		相左値到	E #ff	宇行				
通常動作中		- MILLES		×11	-			
T=								
17 17/80								

画面 8.42 WRBI-AO8 ゼロスパン調整実行

9. 設定ファイル

本ソフトウェアで読み書きできる設定ファイルのフォーマットについて説明します。

ファイルは CSV 形式で、文字コードは Shift-JIS です。

1 行目は製品情報、2 行目は PropertyID となっており、1 行目、2 行目の先頭フィールドの先頭文字は「#」なり ます。

3行目以降は型式別のプロパティなります。

改行コードは CR+LF(0x0d+0x0a)を使用します。

9-1. 製品情報

製品情報は Device Config オブジェクトの各設定値を格納する。 先頭フィールドの先頭文字は「#」とする。

	表 9.1 裂品情報		
列番号	フィールド内容		
1	Model		
2	DeviceInstance		
3	Description		
4	Location		
5	UTCOffset		
6	APDUTimeout		
7	NumberOfAPDURetries		
8	MaxMaster		
9	MaxInfoFrames		
10	TusageTimeout		
11	NretryToken		
12	OutputMode 1ch/2ch $\%$ 1		
13	OutputMode 3ch/4ch $\%$ 1		
14	OutputMode 5ch/6ch ※1		
15	OutputMode 7ch/8ch ※1		
16~52	空欄		

※1:WRBI-DIO8R 以外では空欄

9-2. PropertyID

PropertyID は各番号を格納する。 先頭フィールドの先頭文字は「#」とする。

表 9.2 PropertyID								
列番号	プロパティ	PropertyID						
1	オブジェクト識別子	75						
2	オブジェクト名	77						
3	オブジェクトタイプ	79						
4	インスタンス No	-1						
5	単位	117						
6	最大現在値	65-1						
7	最小現在値	69						
8	通告タイプ	72						
9	上限	45						
10	下限	59						
11	不活性テキスト	46						
12	活性テキスト	4						
13	極性	84						

列番号	プロパティ	PropertyID
14	ファイルタイプ	43
15	ファイルサイズ	42
16	状態数	74
17	状態テキスト1	110-1
18	状態テキスト 2	110-2
19	状態テキスト3	110-3
20	状態テキスト 4	110-4
21	状態テキスト 5	110-5
22	状態テキスト 6	110-6
23	状態テキスト 7	110-7
24	状態テキスト 8	110-8
25	状態テキスト 9	110-9
26	状態テキスト 10	110-10
27	通告クラス	17
28	ログデバイスオブジェクト 1	132-1
29	ログデバイスオブジェクト 2	132-2
30	ログデバイスオブジェクト 3	132-3
31	ログデバイスオブジェクト 4	132-4
32	ログ間隔	134
33	バッファサイズ	126
34	最大現在値	65-2
35	スケール	187
36	関連オブジェクト 1	75-1
37	関連オブジェクト 2	75-2
38	メモ	-2
39	プリスケール乗算値	185-1
40	プリスケール除算値	185-2
41	最小 OFF 時間	66
42	最小 ON 時間	67
43	デフォルト出力	104
44	起動ディレイ	516
45	管理番号	517
46	優先度配列復元	721
47	デフォルト出力無視	580
48	ローカル制御	32608
49	ワンショット時間	3001
50	スケール最大値	-1001
51	スケール最小値	-1002
52	ローカット値	-1003

9-3. 型式別プロパティー覧

3 行目以降は、型式毎に存在するオブジェクトの設定値を格納します。 該当しないプロパティは空欄となります。

9-3-1. WRBI-DI16

3 行目から 18 行目は DI1~16 オブジェクトの設定値となります。

表	9.3	DI オブジェクト

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:12582913
		18 行目 : 12582928
2	オブジェクト名	3
3	オブジェクトタイプ	3行目:1
		18 行目 : 16
4~10	該当なし	空欄
11	不活性テキスト	3行目 : DI 1のInactive Text
		18 行目 : DI 16 の Inactive Text
12	活性テキスト	3行目 : DI 1のActive Text
		18 行目 : DI 16 の Active Text
13	極性	3行目 : DI 1のPolarity
		18行目 : DI 16のPolarity
		(0=Normal,1=Reverse)
14~52	該当なし	空欄

19 行目から 34 行目は DI1~16Accumlator オブジェクトの設定値となります。

表	9.4	DI	Accumlator	オ	ブ	ジ	ェク	ト
---	-----	----	------------	---	---	---	----	---

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	19行目:96468993
		34 行目 : 96469008
2	オブジェクト名	19行目 : DI 1 Accumulator
		34 行目 : DI 16 Accumulator
3	オブジェクトタイプ	23
4	インスタンス No	19行目:1
		34 行目 : 16
5	単位	19行目 : DI 1 AccumulatorのUnits
		34行目 : DI 16 AccumulatorのUnits
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)
6~33	該当なし	空欄
34	最大現在値	19行目 : DI 1 AccumulatorのMax Pres Value
		34 行目 : DI 16 Accumulator の Max Pres Value
35	スケール	19行目 : DI 1 AccumulatorのScale

列番号	プロパティ	設定値
		34 行目 : DI 16 Accumulator の Scale
36~38	該当なし	空欄
39	プリスケール乗算値	19行目 : DI 1 AccumulatorのPrescale(multiplier)
		34 行目 : DI 16 Accumulator の Prescale(multiplier)
40	プリスケール除算値	19行目 : DI 1 AccumulatorのPrescale(Divider)
		34 行目 : DI 16 Accumulator の Prescale(Divider)
41~52	該当なし	空欄

9-3-2. WRBI-DIO8R

3 行目から 10 行目は DI1~8 オブジェクトの設定値となります。

表 9.5 DIオブジェクト

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:12582913
		10 行目 : 12582920
2	オブジェクト名	3行目:DI 1
		10 行目 : DI 8
3	オブジェクトタイプ	3
4	インスタンス No	3行目:1
		10 行目:8
5~10	該当なし	空欄
11	不活性テキスト	3行目 : DI 1のInactive Text
		10 行目 : DI 8 の Inactive Text
12	活性テキスト	3行目 : DI 1のActive Text
		10 行目 : DI 8 の Active Text
13	極性	3行目 : DI 1のPolarity
		10行目 : DI 8のPolarity
		(0=Normal,1=Reverse)
14~52	該当なし	空欄

11 行目から 16 行目は DO STATUS1~8 オブジェクトの設定値となります。

表 9	.6 I	DO	STAT	US 🖈	゙゙゙゙゙゙゙゙゙ジ	ェクト
-----	------	----	------	------	------------	-----

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	11行目:12582921
		18 行目 : 12582928
2	オブジェクト名	11行目:DO STATUS 1
		18 行目 : DO STATUS 8
3	オブジェクトタイプ	3
4	インスタンス No	11行目:9
		18 行目 : 16
5~10	該当なし	空欄
11	不活性テキスト	11行目:DO STATUS 1のInactive Text
		18 行目 : DO STATUS 8 の Inactive Text
12	活性テキスト	11行目:DO STATUS 1のActive Text
		18 行目 : DO STATUS 8 の Active Text
13	極性	11行目 : DO STATUS 1のPolarity
		18行目 : DO STATUS 8のPolarity
		(0=Normal,1=Reverse)

列番号	プロパティ	設定値
14~52	該当なし	空欄

19 行目から 26 行目は DO~8 オブジェクトの設定値となります。

ただし、OutputMode により、存在しない CH の行は作成されません。

表 9.7 DO オブジェクト			
列番号	プロパティ	設定値	
1	オブジェクト識別子	19行目:16777217	
		26 行目:16777224	
2	オブジェクト名	19行目 : DO 1	
0		26 行目: DO 8	
3		4 10 年日 . 1	
4	122322 100		
		26 行日 · 8	
5 ~ 10		空欄	
11	不活性テキスト	19行目:DO 1のInactive Text	
		26 行目 : DO 8 の Inactive Text	
12	活性テキスト	19行目 : DO 1のActive Text	
		26 行目 : DO 8 の Active Text	
13	極性	19行目 :DO 1のPolarity	
		26行目 : DO 8のPolarity	
	=+ 1/ + 1	(0=Normal,1=Reverse)	
14~40	該当なし		
41	取小 OFF 時间	1917日:DO 1のMinimum Off Time	
		26 行日 · DO 8 の Minimum Off Time	
42	 最小 ON 時間	19行目:DO 1のMinimum On Time	
12			
		26 行目 : DO 8 の Minimum On Time	
43	デフォルト出力	19行目 : DO 1のRelinquish Default	
		26行目 :DO 8のRelinquish Default	
		(0=OFF,1=ON)	
44	該当なし	空欄	
45	管理番号	19行目:DO 1のHed Controller	
40		26 行目:DO 8 Ø Hed Controller	
46	懓 尤 度配列復兀 	19行日:DO 100Restore Command Priority	
		26行日:DO 8のPostoro Command Priority	
		(設定値の hit 換算 1=16hit 日…16=1hit 日)	
47	デフォルト出力毎視	19行目・DO 1のIgnore Relinguish Default	
		26行目 : DO 8のIgnore Relinquish Default	
		(0=OFF,1=ON)	
48	ローカル制御	19行目 : DO 1のLocal Control	

列番号	プロパティ	設定値
		… 26行目 : DO 8のLocal Control (0=OFF,1=ON)
49	ワンショット時間	19行目 : DO 1のTime Of One shot … 26 行目 : DO 8 の Time Of One shot
50~52	該当なし	空欄

27 行目から 30 行目は RUN/STOP1~4 オブジェクトの設定値となります。 ただし、OutputMode により、存在しない CH の行は作成されません。

表 9.8 RUN/STOP オブジェクト

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	27行目:16777225
		30 行目 : 16777228
2	オブジェクト名	27行目:RUN/STOP 1
		30 行目 : RUN/STOP 4
3	オブジェクトタイプ	4
4	インスタンス No	27行目:9
		30 行目 : 12
5~10	該当なし	空欄
11	不活性テキスト	27行目 : RUN/STOP 1のInactive Text
		30 行目 : RUN/STOP 4 の Inactive Text
12	活性テキスト	27行目 : RUN/STOP 1のActive Text
		30 行目 : RUN/STOP 4 の Active Text
13	極性	27行目 : RUN/STOP 1のPolarity
		30行目 : RUN/STOP 4のPolarity
		(0=Normal,1=Reverse)
14~40	該当なし	空欄
41	最小 OFF 時間	27行目 : RUN/STOP 1のMinimum Off Time
		30 行目 : RUN/STOP 4 の Minimum Off Time
42	最小 ON 時間	27行目 : RUN/STOP 1のMinimum On Time
		30 行目 : RUN/STOP 4 の Minimum On Time
43	デフォルト出力	27行目 : RUN/STOP 1のRelinquish Default
		30行目 : RUN/STOP 4のRelinquish Default
		(0=0FF,1=0N)
44	起動ティレイ	2/行日 : RUN/STOP 1のHeavy Equip Delay
45		30 行日: KUN/STOP 4 0) Heavy Equip Delay
45	官埋奋亏	2/17日: KUN/SIOP 1のHed Controller
		30 行日 : RUN/SIOP 4 の Hed Controller
列番号	プロパティ	設定値
----------------	-----------	---
46	優先度配列復元	27行目 : RUN/STOP 1のRestore Command
		Priority
		30行目 : RUN/STOP 4のRestore Command
		Priority
		(設定値の bit 換算、1=16bit 目…16=1bit 目)
47	デフォルト出力無視	27行目 : RUN/STOP 1のIgnore Relinquish Default
		30行目 : RUN/STOP 4のIgnore Relinquish Default
		(0=OFF,1=ON)
48	ローカル制御	27行目:RUN/STOP 1のLocal Control
		30行目 : RUN/STOP 4のLocal Control
		(0=OFF,1=ON)
49	ワンショット時間	27行目 : RUN/STOP 1のTime Of One shot
		30 行目 : RUN/STOP 4 の Time Of One shot
50 ~ 52	該当なし	空欄

31 行目から 38 行目は DI 1~8 Accumlator オブジェクトの設定値となります。 **表 9.9 DI Accumlator オブジェクト**

	夜 9.9 DIA	ccumiator オノンエット
列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	31行目:96468993
		38 行目 : 96469000
2	オブジェクト名	31行目 : DI 1 Accumulator
		38 行目 : DI 8 Accumulator
3	オブジェクトタイプ	23
4	インスタンス No	31行目:1
		38 行目:8
5	単位	31行目 : DI 1 AccumulatorのUnits
		38行目 : DI 8 AccumulatorのUnits
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)
6~33	該当なし	空欄
34	最大現在値	31行目 : DI 1 AccumulatorのMax Pres Value
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Max Pres Value
35	スケール	31行目 : DI 1 AccumulatorのScale
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Scale
36~38	該当なし	空欄
39	プリスケール乗算値	31行目 : DI 1 AccumulatorのPrescale(multiplier)
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Prescale(multiplier)
40	プリスケール除算値	31行目 : DI 1 AccumualtorのPrescale(Divider)
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Prescale(Divider)
41~52	該当なし	空欄

9-3-3. WRBI-DIO8V

3 行目から 10 行目は DI1~8 オブジェクトの設定値となります。

表。	9.10	DIオブジェクト
----	------	----------

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:12582913
		10 行目 : 12582920
2	オブジェクト名	3行目:DI 1
		10 行目 : DI 8
3	オブジェクトタイプ	3
4	インスタンス No	3行目:1
		10 行目:8
5 ~ 10	該当なし	空欄
11	不活性テキスト	3行目 : DI 1のInactive Text
		10 行目 : DI 8 の Inactive Text
12	活性テキスト	3行目 : DI 1のActive Text
		10 行目 : DI 8 の Active Text
13	極性	3行目 : DI 1のPolarity
		10行目 : DI 8のPolarity
		(0=Normal,1=Reverse)
14~52	該当なし	空欄

11 行目から 16 行目は DO STATUS1~8 オブジェクトの設定値となります。

表:	9.11	DO	STAT	US オ	・ブジ	ェクト
----	------	----	------	------	-----	-----

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	11行目:12582921
		18 行目 : 12582928
2	オブジェクト名	11行目:DO STATUS 1
		18 行目 : DO STATUS 8
3	オブジェクトタイプ	3
4	インスタンス No	11行目:9
		18 行目 : 16
5~10	該当なし	空欄
11	不活性テキスト	11行目:DO STATUS 1のInactive Text
		18 行目 : DO STATUS 8 の Inactive Text
12	活性テキスト	11行目:DO STATUS 1のActive Text
		18 行目 : DO STATUS 8 の Active Text
13	極性	11行目:DO STATUS 1のPolarity
		18行目 : DO STATUS 8のPolarity
		(0=Normal,1=Reverse)

列番号	プロパティ	設定値
14~52	該当なし	空欄

19 行目から 22 行目は RUN/STOP1~4 オブジェクトの設定値となります。

表	9.12	RUN/	STOP	オブ	ジェクト	

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	19行目:16777217
		22 行目 : 16777220
2	オブジェクト名	19行目:RUN/STOP 1
		22 行目:RUN/STOP 4
3	オブジェクトタイプ	4
4	インスタンス No	19行目:1
F 10		22 行目:4
5~10	該当なし	
	「不活性ナキスト	1917日:RUN/STOP 1のInactive Text
		···· 22 行日 · DUN /STOP 4 ① Insetting Text
12	チャート	221]日:RON/STOP 4 00 Inactive Text
12		
		22 行目 · RUN/STOP 4 の Active Text
13	極性	19行目:RUN/STOP 1のPolarity
		22行目 : RUN/STOP 4のPolarity
		(0=Normal 固定)
14~40	該当なし	空欄
41	最小 OFF 時間	19行目 : RUN/STOP 1のMinimum Off Time
		22 行目 : RUN/STOP 4 の Minimum Off Time
42	最小 ON 時間	19行目 : RUN/STOP 1のMinimum On Time
		22 行目: RUN/STOP 4の Minimum On Time
43	デフォルト出力	19行目 : RUN/STOP 1のRelinquish Default
		(0-OFE 1-ON)
44	記動ディレイ	19行日・RUN/STOP 1のHeavy Fauin Delay
-77		
		22 行目: RUN/STOP 4 の Heavy Equip Delay
45	管理番号	19行目:RUN/STOP 1のHed Controller
		····
		22 行目 : RUN/STOP 4 の Hed Controller
46	優先度配列復元	19行目:RUN/STOP 1のRestore Command
		Priority
		22行目:RUN/STOP 4のRestore Command
		Priority
		(設定値の bit 換算、1=16bit 目…16=1bit 目)
47	デフォルト出力無視	19行目 : RUN/STOP 1のIgnore Relinquish Default
		•••

列番号	プロパティ	設定値
		22行目 : RUN/STOP 4のIgnore Relinquish Default
		(0=OFF,1=ON)
48	ローカル制御	19行目 : RUN/STOP 1のLocal Control
		22行目 : RUN/STOP 4のLocal Control
		(0=OFF,1=ON)
49	ワンショット時間	19行目 : RUN/STOP 1のTime Of One shot
		22 行目 : RUN/STOP 4 の Time Of One shot
50~52	該当なし	空欄

23 行目から 30 行目は DI 1~8 Accumlator オブジェクトの設定値となります。 **表 9.13 DI Accumlator オブジェクト**

衣 9.13 DI Accumiator オノシエント			
列番号	プロパティ	設定値	
1	オブジェクト識別子	31行目:96468993	
		38 行目 : 96469000	
2	オブジェクト名	31行目 : DI 1 Accumulator	
		38 行目 : DI 8 Accumulator	
3	オブジェクトタイプ	23	
4	インスタンス No	31行目:1	
		38 行目 : 8	
5	単位	31行目 : DI 1 AccumulatorのUnits	
		38行目 : DI 8 AccumulatorのUnits	
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)	
6~33	該当なし	空欄	
34	最大現在値	31行目 : DI 1 AccumulatorのMax Pres Value	
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Max Pres Value	
35	スケール	31行目 : DI 1 AccumulatorのScale	
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Scale	
36~38	該当なし	空欄	
39	プリスケール乗算値	31行目 : DI 1 AccumulatorのPrescale(multiplier)	
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Prescale(multiplier)	
40	プリスケール除算値	31行目 : DI 1 AccumualtorのPrescale(Divider)	
		38 行目 : DI 8 Accumulator の Prescale(Divider)	
41~52	該当なし	空欄	

9-3-4. WRBI-AI8

3 行目から 10 行目は AI1~8 オブジェクトの設定値となります。

衣 9.14 ALオノンエクト	表	9.14	AI オブジェクト
-----------------	---	------	-----------

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:1
		10 行目:8
2	オブジェクト名	3行目:AI 1
		10 行目 : AI 8
3	オブジェクトタイプ	0
4	インスタンス No	3行目:1
		10 行目:8
5	単位	3行目 : AI 1のUnits
		10行目 : AI 8のUnits
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)
6~49	該当なし	空欄
50	スケール最大値	3行目 : AI 1のHigh Scale
		10 行目 : AI 8 の High Scale
51	スケール最小値	3行目 : AI 1のLow Scale
		10 行目 : AI 8 の Low Scale
52	ローカット値	3行目 : AI 1のLow cut
		10行目:AI 8のLow cut
		(OFF の場合、空欄で格納)

9-3-5. WRBI-RI8

3 行目から 10 行目は RI1~8 オブジェクトの設定値となります。

表 9.15 RIオブ	ジェクト
-------------	------

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:1
		10 行目 : 8
2	オブジェクト名	3行目:RI 1
		10 行目 : RI 8
3	オブジェクトタイプ	0
4	インスタンス No	3行目:1
		10 行目:8
5	単位	3行目 : RI 1のUnits
		10行目 : RI 8のUnits
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)
6~52	該当なし	

9-3-6. WRBI-MAI8

3 行目から 6 行目は AI1~4 オブジェクトの設定値となります。

表 9.16 AI オブジェクト

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:1
		6 行目 : 4
2	オブジェクト名	3行目:AI 1
		6 行目 : AI 4
3	オブジェクトタイプ	0
4	インスタンス No	3行目:1
		6 行目 : 4
5	単位	3行目 : AI 1のUnits
		6行目 : AI 4のUnits
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)
6~49	該当なし	空欄
50	スケール最大値	3行目 : AI 1のHigh Scale
		6 行目 : AI 4 の High Scale
51	スケール最小値	3行目 : AI 1のLow Scale
		6 行目 : AI 4 の Low Scale
52	ローカット値	3行目:AI 1のLow cut
		6行目 : AI 4のLow cut
		(OFF の場合、空欄で格納)

7 行目から 10 行目は RI1~4 オブジェクトの設定値となります。

	衣 9.1/ RIオノンエクト				
列番号	プロパティ	設定値			
1	オブジェクト識別子	7行目:5			
		10 行目:8			
2	オブジェクト名	7行目:RI 1			
		10 行目 : RI 4			
3	オブジェクトタイプ	0			
4	インスタンス No	7行目:5			
		10 行目:8			
5	単位	7行目 : RI 1のUnits			
		10行目 : RI 4のUnits			
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)			
6~52	該当なし	空欄			

9-3-7. WRBI-AO4

3 行目から 6 行目は AO1~4 オブジェクトの設定値となります。

表 9.18 AO オブジェクト

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:4194305
		6 行目: 4194308
2	オブジェクト名	3行目:AO 1
		6 行目 : AO 4
3	オブジェクトタイプ	1
4	インスタンス No	3行目:1
		6 行目:4
5	単位	3行目:AO 1のUnits
		6行目 : AO 4のUnits
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)
6~42	該当なし	空欄
43	デフォルト出力	3行目 : AO 1のRelinquish Default
		6行目 : AO 4のRelinquish Default
44~45	該当なし	空欄
46	優先度配列復元	3行目 : AO 1のRestore Command Priority
		6行目 : AO 4のRestore Command Priority
		(設定値の bit 換算、1=16bit 目…16=1bit 目)
47	デフォルト出力無視	3行目 : AO 1のIgnore Relinquish Default
		6行目 : AO 4のIgnore Relinquish Default
		(0=OFF,1=ON)
48	ローカル制御	3行目 : AO 1のLocal Control
		6行目 : AO 4のLocal Control
		(0=OFF,1=ON)
49	ワンショット時間	空欄
50	スケール最大値	3行目 : AO 1のHigh Scale
		6 行目 : AO 4 の High Scale
51	スケール最小値	3行目 : AO 1のLow Scale
		6 行目 : AO 4 の Low Scale
52		空欄

9-3-8. WRBI-AO8

3 行目から 10 行目は AO1~8 オブジェクトの設定値	[となります。
--------------------------------	---------

表 9.19 AO オブジェクト

列番号	プロパティ	設定値
1	オブジェクト識別子	3行目:4194305
		10 行目 : 4194312
2	オブジェクト名	3行目:AO 1
		10 行目 : AO 8
3	オブジェクトタイプ	1
4	インスタンス No	3行目:1
		10 行目:8
5	単位	3行目 : AO 1のUnits
		10行目 : AO 8のUnits
		(Units は設定値に対応する数値表現にして格納)
6~42	該当なし	空欄
43	デフォルト出力	3行目 : AO 1のRelinquish Default
		10行目 : AO 8のRelinquish Default
44~45	該当なし	空欄
46	優先度配列復元	3行目 : AO 1のRestore Command Priority
		10行目 : AO 8のRestore Command Priority
		(設定値の bit 換算、1=16bit 目…16=1bit 目)
47	デフォルト出力無視	3行目 : AO 1のIgnore Relinquish Default
		10行目 : AO 8のIgnore Relinquish Default
		(0=OFF,1=ON)
48	ローカル制御	3行目 : AO 1のLocal Control
		10行目 : AO 8のLocal Control
		(0=OFF,1=ON)
49	ワンショット時間	空欄
50	スケール最大値	3行目 : AO 1のHigh Scale
		10 行目 : AO 8 の High Scale
51	スケール最小値	3行目 : AO 1のLow Scale
		10 行目 : AO 8 の Low Scale
52	該当なし	空欄

9-4. 設定ファイルの閲覧方法

9-4-1. テキストエディタを使用する場合

設定ファイルをテキストエディタで閲覧する際、文字列データは下記の様に取り扱います。 ・「カンマ(,)」または「ダブルクォーテーション(")」が存在する場合、該当データはダブルクォーテーション
「""」で囲まれます。

また、「ダブルクォーテーション(["])」そのものをデータとして使用する場合は「^{""}」の様に二つ重ねて記載されます。

例)「ABCD,E" FGH」は「" ABCD,E"" FGH"」となります

WRBI-AI8をメモ帳で表示した場合は、下記の様になります。

★Description データに「」と「「」が存在
DEV4194030V02 - 天暖 - □ ×
777(H0) 雪鹿0 音気の 表示の へんブルロ (WWB) - 48,4 1949303, TEST, TEST (****), Costomer Description Al8.-540,6000,3,127,1,50,1...,110-5,110-6,110-7,110-8,110-9,110-10,17,132-1,132-2,132-3,132-4,134,126,65-2
1.4 1.0,1,38
1.4 1.0,1,38
1.0 0.0
2. At 2,0,2,38
1.0 0.0
3.At 3,0,3,38
1.0 0.0
4.At 4,0,4,38
1.0 0.0
4.At 4,0,4,38
1.0 0.0
4.At 4,0,4,38
1.0 0.0
4.At 8,0,8,38
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0
1.0 0.0

画面 9.1 テキストエディタ画面

9-4-2. EXCEL を使用する場合

EXCEL で閲覧する場合、直接閲覧した場合、PropertyID が崩れて表示されてしまいます。 下記手順にて実施してください。

※説明は EXCEL2016 をベースとしております。

以前の EXCEL バージョンをご使用の場合、②から実施してください。

①[ファイル]の[オプション]⇒[データ]で表示される画面内で、[レガシデータ インポート ウィザード表示] 内にある「テキストから(レガシ)」にチェックします。



②EXCEL2016 の場合:[データ]⇒[データの取得]⇒[従来のウィザード]⇒[テキストから(レガシ)]を

クリックします。 目動保存(● 丸) 日 ち	°∂ ∓
ファイル ホーム 挿入 ペー	-ジレイアウト 数式 データ 札
データの テキストまた Web テーブルまた : 取得 * は CSV から から は範囲から	Comparison Line (1997) Comparison Li
ファイルから(<u>E</u>)	クエリと接続
データベースから(<u>D</u>)	Image:
ス オンライン サービスから(<u>E</u>)	٠ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
その他のデータ ソースから(<u>0</u>)	•
(<u></u>) 従来のウィザード(<u>W</u>)	▶ = テキストから (レガシ)(I)
クエリの結合(Q)	٠
Power Query エディターの起動(L)	
🔒 データソースの設定(<u>S</u>)	
ウエリオプション(P)	
画面 9.3 参照画	面表示画面 1

EXCEL2016 以前の場合:[データ]⇒[テキストファイル]をクリックします。 XII 🔒 つ・ ♂・ 🗧



画面 9.4 参照画面表示画面 2

③テキストファイルのインポート画面で、閲覧するフォルダとファイルを指定します。

■11 テキスト ファイルのインボート						×			
← → ~ ↑ 📙 « WR	Bl Configuration Tool >	WRBI Configuration Tool	> bin > Debug		~ Ö	Debugの検索	2		9
整理 ▼ 新しいフォルダー									?
	名前	^	更新日時	種類	サイズ				
A Litavil a	DEV4194303V00		2018/09/11 16:00	Microsoft Excel CS		з КВ			
	DEV4194303V01		2018/09/11 16:35	Microsoft Excel CS		з КВ			
	DEV4194303V02		2018/09/13 15:41	Microsoft Excel CS		1 KB			
E 2054 🖈									
05-取扱説明書									
- Debug									
デスクトップ									
🎝 ミュージック									
Microsoft Excel									
a OneDrive									
PC									
· · · · ·									
ファイル	名(N): DEV4194303V00				~	·	N		\sim
				- 'Y-	-ル(<u>L</u>) •	インポート(<u>N</u>	<u>1)</u> +	ャンセル	

画面 9.5 ファイル参照ダイアログ画面

④テキストファイルウィザード 1/3 で「カンマやタブなどの区切り文字によってフィールドごとに区切られた データ」にチェックがあることを確認し、[次へ]をクリックします。

テキスト ファイル ウィザード - 1 / 3		? ×	(
選択したデータは区切り文字で区切られています。			
[次へ] をクリックするか、区切るデータの形式を指定してください。			
元のデータの形式			
 テ クラティル形式を選択して化さい。 ● カンマやタブなどの区切り文字によってフィールドごとに区切り ● ハーーハーレンフに有または左に細えらいた回上長ノーールドン 	sれたデータ(<u>D)</u> テータ(<u>w</u>)		
取り込み開始行(R): 1 テのファイル(O):	932:日本語 (シフト JIS)		~
□ 先頭行をデータの見出しとして使用する(<u>M</u>)			
ファイル C:¥Users¥taniyuji¥Desktop¥6-0904アイコン変更き	ŧWRBI Configura¥DEV4194303V00.csv の	プレビュー	
1 #WRBI-DI16,4194303,Customer Location,Customer Des 2 #75,77,79,-1,117,65-1,69,72,45,59,46,4,84,43,42,7 3 12582913,DI 1,3,1,,OFF,ON,0,, 4 12582914,DI 2,3,2,,OFF,ON,0,, 5 12582915,DI 3,3,3,,OFF,ON,0,,	cription DI16,-540,6000,3,127,1,50,1,, 4,110-1,110-2,110-3,110-4,110-5,110-6,110	-7,110- ~	
	キャンセル < 戻る(B) 次へ(N) >	完了(E)	
	• ·		

画面 9.6 テキストファイルウィザード1

⑤テキストファイルウィザード 2/3 で、区切り文字内で「カンマ」にチェックがあることを確認し[次へ]を クリックします。

テキスト ファイル ウィザード - 2	/ 3	? ×
フィールドの区切り文字を指定	ミしてください。[データのプレビュー] ボックスには区切り位置が表示されます。	
区切り文字 「タブ(丁) 「セミコロン(M) ジカンマ(C) 「スペース(2) 「その他(2): データのブレビュー(P)	□ 連続した区切り文字は 1 文字として扱う(<u>R</u>) 文字列の引用符(<u>Q</u>): [■]	
#WRBI-DI16 4194303 Cu #75 77 79 12582913 DI 1 3 12582914 DI 2 8 12582915 DI 3 3	stomer Location Customer Description DI16 -540 8000 8 127 1 50 -1 117 85-1 89 72 45 59 1 2 3	1 ^ 46 4 0FF C 0FF C 0FF C >
	キャンセル < 戻る(<u>B</u>) 次へ(<u>N</u>) >	完了(<u>F</u>)

画面 9.7 テキストファイルウィザード2

⑥テキストファイルウィザード 3/3 でデータのプレビュー画面の全カラムを選択後、「列のデータ形式」を [文字列]に選択し、完了ボタンをクリックします。

テキスト ファイル ウイサード - 3 / 3		? ×
区切ったあとの列のデータ形式を選択し	てください。	
列のデータ形式		
○ G/標準(<u>G</u>) ● 文字列(<u>T)</u>	[G/標準] を選択すると、数字は数値に、日付は日付形式の値に、 変換されます。	その他の値は文字列に
	詳細(<u>A</u>)	
○ 削除する(<u>I</u>)		
データのプレビュー(<u>P</u>)		
	·····································	文字教文字教文字教
		<u> </u>
<u>文子列 文子列 文子列</u> #WRBI-DI16 4194303 Customer Lo #75 77 79	Docation Customer Description DI16 -540 8000 8 127 -1 117 85-1 89 72	$1 50 1 ^{1}$
<u> </u>	Distance Description D116 540 8000 8 1127 -1 117 85-1 89 72	1 50 1 ^ 45 59 46 4 0FF C
Q + 201 Q + 201 Q + 201 #WRBI-DI16 4194303 Customer Lo #75 77 73 125822913 DI 1 3 12582914 DI 2 3 12582915 DI 3 3	Dication Dustomer Description D118 -540 8000 8 127 -1 117 85-1 89 72 1 2 3	1 50 1 ^ 45 53 46 4 0FF C 0FF C 0FF C
Def 201 Def 201 Def 201 #WRBI-DI18 4194303 Dustomer L #75 77 79 12582913 DI 1 3 12582914 DI 2 3 12582915 DI 3 3	Dustomer Description D116 540 8000 8 1127 -1 117 85-1 89 72 1 2 3	1 50 1 46 4 45 53 46 4 0FF C 0FF C 0FF C

画面 9.8 テキストファイルウィザード3

⑦データの取り込み画面が表示されたら[OK]をクリックします。

データの取り込み	?	×
このデータをブックでどのように表示するかを	選択して	ください。
Ⅲ		
🚺 🕕 ピボットテーブル レポート(P)		
・ 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」		
📑 🔘 接続の作成のみ(O)		
データを返す先を選択してください。		
・ 既存のワークシート(E):		
=\$A\$1	Ţ	
○ 新規ワークシート(N)		
🗌 このデータをデータ モデルに追加する(<u>M)</u>	
□ このデータをデータ モデルに追加する(プロパティ(<u>R</u>) OK	<u>M</u>) <i>≠</i> 72	v t ıl

10. 付録

10-1. ソフトウェアの削除とアップデート

10-1-1. ソフトウェアの削除

ソフトウェアを削除する場合はフォルダごと削除してください。 他のフォルダに専用ファイルなどを保存した場合、不要ならばそれらも削除してください。

10-1-2. ソフトウェアのアップデート

本ソフトウェアは実行ファイル形式ですので、アップデートする際は古いフォルダを削除し、新しくフォルダを 作成します。

保存したファイルがあるときは削除する前に、新しいフォルダに入れてください。 新しいフォルダの中に、解凍したソフトウェアを入れてください。

10-2. ステータス一覧

[接続機器情報]の[ステータス]で表示される内容は下記の通りです。

- ·通常動作中
- ·障害発生中

[障害発生中]のまま改善されない場合は、弊社までお問い合わせください。

10-3. エラーログ一覧

[接続機器情報]の[エラーログ]で表示されるエラーログは下表の通りです。 下表のエラーログが大量に表示された場合、または復帰のログが表示されない状態が続いた場合は、弊社ま でお問い合わせください。

表 10.1 WRBI シリーズエラーログ一覧

エラー	ーログ
CPU エラーXX 発生	CPU エラーXX 復帰
デバイスエラーXX 発生	デバイスエラーXX 復帰
不揮発メモリアクセスエラーXX 発生	不揮発メモリアクセスエラーXX 復帰
不揮発メモリ読出しエラーXX 発生	
不揮発メモリ書込みエラーXX 発生	不揮発メモリ書込みエラーXX 復帰
不揮発メモリリカバリエラーXX 発生	
不揮発メモリ SUM エラーXX 発生	不揮発メモリ SUM エラーXX 復帰
※ yy にけ機種に上り思たる数値が抜	納されます

☆ヘヘ」、」ム倣悝|、より共なる奴胆が俗剤されよ9

10-4. 出力モードについて

WRBI-DIO8R では出力モードを選択することができます。 以下に、出力モード別の動作について説明します。

10-4-1. 汎用モード

汎用モードの設定と動作の例を以下に示します。

1) Polarity = N	NORMAL, Time Of Oneshot = 0			
Present Value	Active Inactive			
Output	Close			
2) Polarity = REVERSE, Time Of Oneshot = 0				
Present Value	Active Inactive			
Output	Close			
	Open			
3) Polarity = N	NORMAL, Time Of Oneshot $\neq 0$			
Present Value	Active			
Output				
output				
A				
4) Polarity = F	REVERSE, Time Of Oneshot $\neq 0$			
Present Value	Active Inactive			
	Close			
Output	Open			

 \leftrightarrow

TIME_OF_ONESHOT TIME_OF_ONESHOT TIME_OF_ONESHOT

←→

 \leftrightarrow

10-4-2. 発停モード

発停モードの設定と動作の例を以下に示します。

1) Polarity = NORMAL



ご注意 本ソフトウェアおよび本取扱説明書の内容は、お断りなく変更する場合もありますのでご了承ください。

watanabe

渡辺電機工業株式会社

本 社 〒150-0001 東京都渋谷区神宮前6丁目16番19号 TEL 03-3400-6141(代) FAX 03-3409-3156 http://www.watanabe-electric.co.jp/

IM-0908-02