オムロン基本SOメンバ(形式222_モータ操作)

マニュアル表記引用
R:読出、W:書込　　O:運転データ　　送: LCU→CPU(HMI)
R/W:読書可、「-」読書不可　　S:初期データ　　受: CPU(HMI)→LCU
r/w:ツールソフト動作確認・運転確認時の読書

OMRON名称	内部コード	Offset		Bit	ITEM	設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	ツールソフト属性	HMI I/F属性	PA要否	PA画面表示個所		メモ1	メモ2
						下限	上限							FP画面	メンテ画面		
演算停止指令	MT_ST	+	18	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	●	-	R	0:停止解除/1:停止	
実行エラー表示	ERR	+	15	-	003	-	-	-	0000	2バイト	r	送	-	-	-		
アンサーチェック時間	ANS	+	7	-	006	1	8	s	3	2バイト	R/W(S)	送受	-	-	-		
AUTO入力	S2	+	19	7	012	0	1	-	0	1バイト	R/W	送	-	-	-	ONでAUTO中	
MAN入力	S3	+	18	2	013	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	●	W	W	ONでMANUAL中	HMI OutputValue(W)
アンサー入力	S5	+	19	9	015	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:OFF/1:ON	HMI OutputFeedBackValue(R)
操作出力	U1	+	19	0	021	0	1	-	0	1バイト	R	送	●	R	R	0:OFF/1:ON	HMI OutputValue(R)
アンサー異常	U2	+	19	1	022	0	1	-	0	1バイト	R	送	-	-	-	0:正常/1:異常	
CT入力値	X1	+	0	-	032	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	r	送	-	-	-		
CT入力上限警報設定値	H_SP	+	4	-	033	-320.00	320.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
ヒステリシス設定値	HS	+	6	-	035	0.00	320.00	%	1.00	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
CT入力上下限警報出力値	CTH	+	19	4	036	0	1	-	0	1バイト	R	送	-	-	-	0:正常/1:異常	(ITEM085)が1(現場)の場合でも、動作します。
操作場所入力	S4	+	19	8	085	0	1	-	0	1バイト	R/W	送	-	-	-	0:現場/1:中央	(現場)が入力されると、操作出力(ITEM021)が0、かつモータアンサー異常(ITEM022)が0となります。
A/M 切替入力	S1	+	18	0	086	0	1	-	0	1バイト	R/W	送受	●	RW	RW	0:MANUAL/1:AUTO	
札掛け	OP_MK	+	17	-	099	0	15	-	0	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	R		

オムロン基本PVIメンバ(形式034:指示)

・INT　：整数データ（1ワード）
・DINT　：整数データ（2ワード）
・REAL　：浮動小数点実数データ（2ワード）
・WORD　：16進整数データ（1ワード）

マニュアル表記引用
R:読出、W:書込　　O:運転データ　　送： LCU→CPU(HMI)
R/W:読書可、「-」読書不可　　S:初期データ　　受： CPU(HMI)→LCU
r/w:ツールソフト動作確認・運転確認時の読書

OMRON名称	内部コード	Offset		Bit	ITEM	設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	ツールソフト	HMI I/F	PA	PA画面表示個所		メモ1	メモ2
						下限	上限				属性	属性	要否	FP画面	メンテ画面		
演算停止指令	MT_ST	+	18	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	●	-	R	0:停止解除/1:停止	
キャリブレーション切替	MT_ST	+	19	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	-	-	-	0:停止解除/1:停止	LCB01/05 Ver.1.5 以降、LCB03 のみ
実行エラー表示	ERR	+	15	-	003	-	-	-	0000	2バイト	r	送	-	-	-		
PV入力値	PV	+	0	-	007	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	r	送	●	R	R		LCB01/03/05 Ver3.0 以降のみ
上上限警報設定値	HH_SP	+	3	-	008	-15.00	115.00	%	115.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
上限警報設定値	H_SP	+	4	-	009	-15.00	115.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
下限警報設定値	L_SP	+	5	-	010	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
下下限警報設定値	LL_SP	+	6	-	011	-15.00	115.00	%	-15.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
上上限警報出力値	HH	+	19	0	013	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
上限警報出力値	H	+	19	1	014	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下限警報出力値	L	+	19	2	015	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下下限警報出力値	LL	+	19	3	016	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
警報停止SW	AOF	+	18	2	017	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-	0:警報/1:停止	
PV異常表示	PV_ABN	+	19	5	019	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
札掛け	OP_MK	+	17	-	099	0	15	-	0	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	R		

オムロン基本SVOメンバ(形式031:指示設定)

・INT　：整数データ（1ワード）
・DINT　：整数データ（2ワード）
・REAL　：浮動小数点実数データ（2ワード）
・WORD　：16進整数データ（1ワード）

マニュアル表記引用
R:読出、W:書込　　O:運転データ　　送： LCU→CPU(HMI)
R/W:読書可、「-」読書不可　　S:初期データ　　受： CPU(HMI)→LCU
r/w:ツールソフト動作確認・運転確認時の読書

OMRON名称	内部コード	Offset		Bit	ITEM	設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	ツールソフト	HMI I/F	PA	PA画面表示個所		メモ1	メモ2
						下限	上限				属性	属性	要否	FP画面	メンテ画面		
演算停止指令	MT_ST	+	18	15	000	0	1	−	0	1バイト	−	送受	●	−	R	0:停止解除/1:停止	
キャリブレーション切替	MT_ST	+	19	15	000	0	1	−	0	1バイト	−	送受	−	−	−	0:停止解除/1:停止	LCB01/05 Ver.1.5 以降、LCB03 のみ
実行エラー表示	ERR	+	15	−	003	−	−	−	0000	2バイト	r	送	−	−	−		
PV入力値	PV	+	0	−	007	−15.00	115.00	%	0.00	2バイト	r	送	●	R	R		LCB01/03/05 Ver3.0 以降のみ
上上限警報設定値	HH_SP	+	3	−	008	−15.00	115.00	%	115.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	−	RW		
上限警報設定値	H_SP	+	4	−	009	−15.00	115.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	−	RW		
下限警報設定値	L_SP	+	5	−	010	−15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	−	RW		
下下限警報設定値	LL_SP	+	6	−	011	−15.00	115.00	%	−15.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	−	RW		
上上限警報出力値	HH	+	19	0	013	0	1	−	0	1バイト	−	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
上限警報出力値	H	+	19	1	014	0	1	−	0	1バイト	−	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下限警報出力値	L	+	19	2	015	0	1	−	0	1バイト	−	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下下限警報出力値	LL	+	19	3	016	0	1	−	0	1バイト	−	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
警報停止SW	AOF	+	18	2	017	0	1	−	0	1バイト	R/W(O)	送受	−	−	−	0:警報/1:停止	
PV異常表示	PV_ABN	+	19	5	019	0	1	−	0	1バイト	−	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
ローカルSP設定値	SP	+	1	−	023	−15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	受	●	W	W		
SP設定方式（初期設定）	CAS_SET	+	18	3	024	0	1	−	0	1バイト	R/W(S)	送受	●	RW	RW	0:ﾛｰｶﾙ/1:両方可能	0 に設定すると、ITEM026 は無効
リモート／ローカル切替SW	R/L_SW	+	18	0	026	0	1	−	0	1バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW	0:ﾛｰｶﾙ/1:ﾘﾓｰﾄ	ITEM024 が1のときのみ有効
カレントSP出力値	SP	+	1	−	029	−15.00	115.00	%	0.00	2バイト	r/w	送受	●	R	R		
札掛け	OP_MK	+	17	−	099	0	15	−	0	2バイト	r/w	送	●	R	R		

オムロン基本MVOメンバ(形式032:指示操作)

・INT　：整数データ（1ワード）
・DINT　：整数データ（2ワード）
・REAL　：浮動小数点実数データ（2ワード）
・WORD　：16進整数データ（1ワード）

マニュアル表記引用
R:読出、W:書込　　O:運転データ　　送： LCU→CPU(HMI)
R/W:読書可、「-」読書不可　　S:初期データ　　受： CPU(HMI)→LCU
r/w:ツールソフト動作確認・運転確認時の読書

OMRON名称	内部コード	Offset		Bit	ITEM	設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	ツールソフト	HMI I/F	PA	PA画面表示個所		メモ1	メモ2
						下限	上限				属性	属性	要否	FP画面	メンテ画面		
演算停止指令	MT_ST	+	18	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	●	R	R	0:停止解除/1:停止	
実行エラー表示	ERR	+	15	-	003	-	-	-	0000	2バイト	r	送	-	-	-		
PV入力値	PV	+	0	-	007	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	r	送	●	R	R		LCB01/03/05 Ver3.0 以降のみ
上上限警報設定値	HH_SP	+	3	-	008	-15.00	115.00	%	115.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
上限警報設定値	H_SP	+	4	-	009	-15.00	115.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
下限警報設定値	L_SP	+	5	-	010	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
下下限警報設定値	LL_SP	+	6	-	011	-15.00	115.00	%	-15.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
上上限警報出力値	HH	+	19	0	013	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
上限警報出力値	H	+	19	1	014	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下限警報出力値	L	+	19	2	015	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下下限警報出力値	LL	+	19	3	016	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
警報停止SW	AOF	+	18	2	017	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-	0:警報/1:停止	
PV異常表示	PV_ABN	+	19	5	019	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
MVリミット上限値	MH_LMT	+	12	-	076	-320.00	320.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		
MVリミット下限値	ML_LMT	+	13	-	077	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		
MVリミット上限到達出力値	MHA	+	19	7	078	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	1:設定値以上	AUTO時有効、MANUAL時は常時0
MVリミット下限到達出力値	MLA	+	19	8	079	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	1:設定値以下	AUTO時有効、MANUAL時は常時0
オート入力値	XI	+	1	-	084	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	r	送	-	-	-		
A/M切替SW	A/M_SW	+	18	1	086	0	1	-	0	1バイト	R/W	送受	●	RW	RW	0:MANUAL/1:AUTO	
上位表示MV出力値	MV	+	2	-	089	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW		
MV異常表示	MV_ABN	+	19	6	091	0	1	-	0	1バイト	-	送	-	-	-	0:正常/1:異常	
MVリミット警報停止	MVA_OFF	+	18	2	095	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-	0:警報/1:停止	ループコントロールボードユニット Ver.1.5 以降のみ
MV置き針位置	MV_IDX	+	16	-	098	-15.00	115.00	%	-15.00	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
札掛け	OP_MK	+	17	-	099	0	15	-	0	2バイト	r/w	送	●	R	R		
キャリブレーション切替	MT_ST	+	19	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	-	-	-	0:停止解除/1:停止	LCB01/05 Ver.1.5 以降、LCB03 のみ

オムロン基本CNTメンバ(形式208:カウンタ)

・INT　：整数データ（1ワード）
・DINT　：整数データ（2ワード）
・REAL　：浮動小数点実数データ（2ワード）
・WORD　：16進整数データ（1ワード）

マニュアル表記引用
R:読出、W:書込　　O:運転データ　　送： LCU→CPU(HMI)
R/W:読書可、「-」読書不可　　S:初期データ　　受： CPU(HMI)→LCU
r/w:ツールソフト動作確認・運転確認時の読書

OMRON名称	内部コード	Offset		Bit	ITEM	設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	ツールソフト属性	HMI I/F属性	PA要否	PA画面表示個所		メモ1	メモ2
						下限	上限							FP画面	メンテ画面		
演算停止指令	MT_ST	+	18	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	●	R	R	0:停止解除/1:停止	
実行エラー表示	ERR	+	15	-	003	-	-	-	0000	2バイト	r	送	-	-	-		
設定値	SP	+	8	-	007	0000	9999	-	0	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
予報値(設定値から差し引く)	PRS	+	4	-	008	0000	9999	-	0	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
カウント値	Y1	+	12	-	009	0000	9999	-	0	2バイト	r	送	●	R	R		
動作指令	S1	+	18	0	010	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW	0:停止中/1:動作中	
設定値到達	U1	+	19	0	012	0	1	-	0	1バイト	-	送	-	-	-	0:未到達/1:到達	
予報値到達	U2	+	19	1	013	0	1	-	0	1バイト	-	送	-	-	-	0:未到達/1:到達	

オムロン基本PRメンバ(形式033:比率設定)

・INT　：整数データ（1ワード）
・DINT　：整数データ（2ワード）
・REAL　：浮動小数点実数データ（2ワード）
・WORD　：16進整数データ（1ワード）

マニュアル表記引用
R:読出、W:書込　　Q:運転データ　　送： LCU→CPU(HMI)
R/W:読書可、「-」読書不可　　S:初期データ　　受： CPU(HMI)→LCU
r/w:ツールソフト動作確認・運転確認時の読書

OMRON名称	内部コード	Offset		Bit	ITEM	設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	ツールソフト	HMI I/F	PA	PA画面表示個所		メモ1	メモ2
						下限	上限				属性	属性	要否	FP画面	メンテ画面		
演算停止指令	MT_ST	+	18	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	●	R	R	0:停止解除/1:停止	
キャリブレーション切替	MT_ST	+	19	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	-	-	-	0:停止解除/1:停止	LCB01/05 Ver.1.5 以降、LCB03 のみ
実行エラー表示	ERR	+	15	-	003	-	-	-	0000	2バイト	r	送	-	-	-		
基準入力値	PV	+	0	-	007	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	r	送	●	R	R		LCB01/03/05 Ver3.0 以降のみ
PV異常表示	PV_ABN	+	19	5	019	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	異常時マニュアルモードへ移行
ローカル比率設定値	SP	+	1	-	023	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	受	●	W	W		
比率設定方式(初期設定)	CAS_SET	+	18	3	024	0	1	-	0	1バイト	R/W(S)	送受	●	-	RW	0:ローカル/1:両方可能	0 に設定すると、ITEM026 は無効
リモート／ローカル切替SW	R/L_SW	+	18	0	026	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW	0:ローカル/1:リモート	ITEM024 が1のときのみ有効
カレントSP出力値	SP	+	1	-	029	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	r/w	送	●	R	R		
比率レンジ	K1	+	9	-	054	-10.000	10.000	%	1.000	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
入力バイアス	A1	+	10	-	055	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
出力バイアス	B1	+	11	-	056	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
MVリミット上限値	MH_LMT	+	12	-	076	-320.00	320.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
MVリミット下限値	ML_LMT	+	13	-	077	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	-	RW		
MVリミット上限到達出力値	MHA	+	19	7	078	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	1:設定値以上	AUTO時有効、MANUAL時は常時0
MVリミット下限到達出力値	MLA	+	19	8	079	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	1:設定値以下	AUTO時有効、MANUAL時は常時0
A/M切替SW	A/M_SW	+	18	1	086	0	1	-	0	1バイト	R/W	送受	●	RW	RW	0:MANUAL/1:AUTO	
上位表示MV出力値	MV	+	2	-	089	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW		
MV異常表示	MV_ABN	+	19	6	091	0	1	-	0	1バイト	-	送	-	-	-	0:正常/1:異常	
MVリミット警報停止	MVA_OFF	+	18	2	095	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-	0:警報/1:停止	ループコントロールボードユニット Ver.1.5 以降のみ
MV置き針位置	MV_IDX	+	16	-	098	-15.00	115.00	%	-15.00	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
札掛け	OP_MK	+	17	-	099	0	15	-	0	2バイト	r/w	送	●	R	R		

オムロン基本PIDメンバ(形式011:基本PID)

・INT　:整数データ(1ワード)
・DINT　:整数データ(2ワード)
・REAL　:浮動小数点実数データ(2ワード)
・WORD　:16進整数データ(1ワード)

マニュアル表記引用
R:読出、W:書込　　O:運転データ　　送: LCU→CPU(HMI)
R/W:読書可、「-」読書不可　　S:初期データ　　受: CPU(HMI)→LCU
r/w:ツールソフト動作確認・運転確認時の読書

OMRON名称	内部コード	Offset		Bit	ITEM	設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	ツールソフト	HMI I/F	PA	PA画面表示個所		メモ1	メモ2
						下限	上限				属性	属性	要否	FP画面	メンテ画面		
演算停止指令	MT_ST	+	18	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	-	R	R	0:停止解除/1:停止	
キャリブレーション切替	MT_ST	+	19	15	000	0	1	-	0	1バイト	-	送受	-	-	-	0:停止解除/1:停止	LCB01/05 Ver.1.5 以降、LCB03 のみ
実行エラー表示	ERR	+	15	-	003	-	-	-	0000	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
PV入力値	PV	+	0	-	007	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	-	送	●	R	R		LCB01/03/05 Ver3.0 以降のみ
上上限警報設定値	HH_SP	+	3	-	008	-15.00	115.00	%	115.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		
上限警報設定値	H_SP	+	4	-	009	-15.00	115.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		
下限警報設定値	L_SP	+	5	-	010	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		
下下限警報設定値	LL_SP	+	6	-	011	-15.00	115.00	%	-15.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		
上上限警報出力値	HH	+	19	0	013	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
上限警報出力値	H	+	19	1	014	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下限警報出力値	L	+	19	2	015	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
下下限警報出力値	LL	+	19	3	016	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	0:正常/1:異常	
警報停止SW	AOF	+	18	2	017	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-	0:警報/1:停止	
PV異常表示	PV_ABN	+	19	5	019	0	1	-	0	1バイト	-	送	-	R	R	0:正常/1:異常	
ローカルSP設定値	SP	+	1	-	023	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	受	●	W	W		
SP設定方式（初期設定）	CAS_SET	+	18	3	024	0	1	-	0	1バイト	R/W(S)	送受	●	-	RW	0:ローカル/1:両方可能	0 に設定すると、ITEM026 は無効
リモート／ローカル切替SW	R/L_SW	+	18	0	026	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW	0:ローカル/1:リモート	ITEM024 が1のときのみ有効
カレントSP出力値	SP	+	1	-	029	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	r/w	送	●	R	R		
2次ループMV 上下限リミット到達時の1次ループMV 保持中	CAS_CLP	+	19	9	034	0	1	-	0	1バイト	-	送	-	-	-		LCB01/05 Ver.2.0およびLCB03
AT指令/AT実行中	AT	+	18	14	035	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
偏差警報設定値	DVA_SP	+	7	-	041	0.00	115.00	%	115.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW		
偏差警報出力値	DVA	+	19	4	042	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R		
偏差出力値	DV	+	8	-	044	-115.00	115.00	%	0.00	2バイト	r/w	送	●	-	R		
動作方向切り替え指示	DIR_CHG	+	18	13	053	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		LCB01/03/05 Ver.3.0 以降のみ
比例帯	P	+	9	-	054	0.1	999.9	%	100.0	2バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW		
積分時間(0:積分なし)	I	+	10	-	055	0	9999	s	0	2バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW		
微分時間(0:微分なし)	D	+	11	-	056	0	9999	s	0	2バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW		
MVリミット上限値	MH_LMT	+	12	-	076	-320.00	320.00	%	100.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		LCB01/03/05 Ver.2.0 以前は、MV リミット上限値、MV リミット下限値の初期値は、105.00%、-5.00%です。
MVリミット下限値	ML_LMT	+	13	-	077	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	RW		LCB01/03/05 Ver.2.0 以前は、MV リミット上限値、MV リミット下限値の初期値は、105.00%、-5.00%です。
MVリミット上限到達出力値	MHA	+	19	7	078	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	1:上限値以上	AUTO時有効、MANUAL時は常時0
MVリミット下限到達出力値	MLA	+	19	8	079	0	1	-	0	1バイト	-	送	●	R	R	1:下限値以下	AUTO時有効、MANUAL時は常時0
A/M切替SW	A/M_SW	+	18	1	086	0	1	-	0	1バイト	R/W	送受	●	RW	RW	0:MANUAL/1:AUTO	
上位表示MV 出力値、またはMAN 時マニュアル操作量	MV	+	2	-	089	-320.00	320.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	●	RW	RW		
MV異常表示	MV_ABN	+	19	6	091	0	1	-	0	1バイト	-	送	-	-	-	0:正常/1:異常	
ラン/ストップSW	R/S	+	18	12	093	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-	0:ストップ/1:ラン	LCB01/03/05 Ver.3.0 以降のみ
MVリミット警報停止	MVA_OFF	+	18	11	095	0	1	-	0	1バイト	R/W(O)	送受	-	-	-	0:警報/1:停止	LCB01/05 Ver.1.5 以降、LCB03 のみ。 MV異常検知時、ITEM097 で指定した設定値をもとに、以下の秒数前の出力値にMVを戻します。またPV異常発生時MV出力値遡及時間が設定されており、PV異常とMV異常が同時発生した場合は、PV 異常遡及時間(ITEM062)を優先します。 演算周期（ITEM004）が1 秒以下の場合：設定値×1 秒。 演算周期が 2 秒の場合：設定値×2 秒。
MV置き針位置	MV_IDX	+	16	-	098	-15.00	115.00	%	0.00	2バイト	R/W(O)	送受	-	-	-		
札掛け	OP_MK	+	17	-	099	0	15	-	0	2バイト	R/W(O)	送受	●	R	R		