MELSEC基本SOメンバ(M_MVAL1)

・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）

MELSEC名称	項目	Offset		設定／格納範囲 下限	設定／格納範囲 上限	単位	初期値	データ型	格納	小数	ﾂｰﾙｿﾌﾄ属性	HMI I/F属性	PA要否	PA画面表示個所 FP画面	PA画面表示個所 メンテ画面	メモ１	メモ２
タグファンクションコード	FUNC	+	0	130	130	-	130	INT	システム	-	R	送	-	-	-	固定値130が入る	
制御モード	MODE	+	1	0	FFFFH	-	0008H	WORD	ユーザ(*1)	-	R/W	送受	●	RW	RW	MAN(ﾏﾆｭｱﾙ)：3BIT(0-15BIT) AUT(ｵｰﾄ):4BIT(0-15BIT) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
モード禁止	MDIH	+	2	0	FFFFH	-	0620H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	●	R	R	MANI(ﾏﾆｭｱﾙ禁止)：3BIT(0-15BIT) AUTI(ｵｰﾄ禁止):4BIT(0-15BIT) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
ｱﾗｰﾑ	ALM	+	3	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ(*2)	-	R/W	送受	●	R	R	TOA(渋滞)：0BIT(0-15BIT) TRIPA(ﾄﾘｯﾌﾟ)：1BIT(1-15BIT) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事	ｱﾗｰﾑ(ALM)のｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(00A)はﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑにより書き込みます。ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾘｸﾞﾗﾑによりｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)をTRUE時，該当ﾙｰﾌﾟでのｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ処理を行います。なお，ｱﾗｰﾑ(ALM)のｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(00A)以外のﾋﾞｯﾄ項目は，ｼｽﾃﾑにより書き込まれます。 ﾕｰｻﾞによる書込みを行わないで下さい。
アラーム検出禁止	INH	+	4	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	TOI(渋滞禁止)：0BIT(0-15BIT) TRIPI(ﾄﾘｯﾌﾟ禁止)：1BIT(0-15BIT) ERRI(全ｱﾗｰﾑ禁止)：15BIT(0-15BIT) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事	
アラームレベル	ALML	+	5	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	TOL(渋滞ﾚﾍﾞﾙ)：0BIT(0-15BIT) TRIPL(ﾄﾘｯﾌﾟﾚﾍﾞﾙ)：1BIT(1-15BIT) ※FALSE：軽警報、TRUE：重警報 ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事	
札掛けNo.	CTNO	+	6	0	32	-	0	INT	システム	-	R	送	●	R	R		
札掛け機能	CTFN	+	7	0	0002H	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	-	-	-		
表示名称パターン	FPNO	+	8	1	50	-	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
モニタ出力バッファ	DOM	+	9	0	FFFFH	-	0000H	WORD	タグデータアクセスコントロール	-	R/W	送受	●	RW	RW	DOM_OPEN_SET(ﾊﾟｿｺﾝから開)：0BIT(0-15BIT) DOM_CLOSE_SET(ﾊﾟｿｺﾝから閉)：2BIT(0-15BIT) DOM_TO_RESET(渋滞ﾘｾｯﾄ)：5BIT(0-15BIT) OVR(ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ)：14BIT(0-15BIT) SIM(ｼﾐｭﾚｰｼｮﾝ)：15BIT(0-15BIT) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事	渋滞ﾘｾｯﾄはビットパルス出力(2s) NOR/OVR/SIMはRのみ
モニタ入力バッファ	DIM	+	10	0	FFFFH	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	●	R	R	DIM_OPEN(開状態)：0BIT(0-15BIT) DIM_SEMI_CLOSE(半開状態)：1BIT(0-15BIT) DIM_CLOSE(閉状態)：2BIT(0-15BIT) DIM_LOCAL(現場)：3BIT(0-15BIT) DIM_REMOTE(中央)：4BIT(0-15BIT) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事	
渋滞タイマ	TOT	+	14	0	99	s	5	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
指令パルス時間	DOT	+	15	0	9	s	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
シミュレーションアンサ時間	SIMT	+	16	0	99	s	3	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		

制御モード説明

マニュアル(MANUAL)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
オート(AUTO)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
カスケード(CASCADE)モード	カスケード運転を行うモードです。上位ループの出力値(MV)を設定値(SV)として制御します。
コンピュータMV(COMPUTER MV)モード	上位計算機からの手動運転を行うモードです。上位からのMV設定値を出力します。
コンピュータSV(COMPUTER SV)モード	上位計算機からの自動運転を行うモードです。上位計算機からのSV設定値に基づきMV値を制御します。
カスケードダイレクト(CASCADE DIRECT)モード	カスケード接続時に1次ループの出力値を2次ループの出力値として直接出力するモードです。

各タグタイプのタグデータ詳細

ユーザ	ユーザプログラムから読出し／書込みが可能です。
ユーザ(＊1)	書込みの場合，タグアクセスFBのP_MCHGを用いて行ってください。
ユーザ(＊2)	FBプロパティウィンドウには表示されません。
システム	ユーザプログラムから読出しのみ可能です。書込みはしないでください。書込みを行った場合の動作は保証されません。 また，システムはFBプロパティウィンドウには表示されません。
タグデータアクセスコントロール	タグデータアクセスコントロールは，このコントロールを使用するActiveXコンテナアプリケーションからのみ書込み可能です。 タグアクセスコントロールについての詳細は，「PXDeveloperオペレーティングマニュアル（モニタツール編）」を参照してください。

MELSEC基本PVIメンバ(M_MONI)

・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）

MELSEC名称	項目	Offset		設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	格納	小数	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		
タグファンクションコード	FUNC	+	0	11	11	-	11	INT	システム	-	R	送	-	-	-	固定値11が入る	
モード禁止	MDIH	+	2	0	FFFFH	-	0620H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
アラーム	ALM	+	3	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ(*2)	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) 警報出力設定は1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタを かける必要がある。	ｱﾗｰﾑ(ALM)のｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)は ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑにより書き込みます。ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾘｸﾞﾗﾑ によりｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)をTRUE時，該当ﾙｰﾌﾟでの ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ処理を行います。なお，ｱﾗｰﾑ(ALM)の ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)以外のﾋﾞｯﾄ項目 は，ｼｽﾃﾑにより書き込まれます。 ﾕｰｻﾞによる書込みを行わないで下さい。
アラーム検出禁止	INH	+	4	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
アラームレベル	ALML	+	5	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
札掛けNo.	CTNO	+	6	0	32	-	0	INT	システム	-	R	送	●	R	R		
札掛け機能	CTFN	+	7	0	0002H	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	-	-	-		
単位	UNIT	+	8	0	127	-	0	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
小数点以下桁数	N	+	9	0	4	-	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
測定値	PV	+	10	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	R	R		
PV工学値上限	RH	+	22	-999999	999999	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV工学値下限	RL	+	24	-999999	999999	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV上限警報値	PH	+	26	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下限警報値	PL	+	28	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV上上限警報値	HH	+	30	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下下限警報値	LL	+	32	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PVフィルタ係数	ALPHA	+	38	0	1	-	0.2	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
PV上下限警報ヒステリシス	HS	+	40	0	100	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
変化率警報チェック時間	CTIM	+	42	0	9999	s	0	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
変化率警報値	DPL	+	44	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
モニタ出力バッファ	DOM	+	94	0	FFFFH	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) 動作モード設定は1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタをかける必要がある。	

制御モード説明

マニュアル(MANUAL)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
オート(AUTO)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
カスケード(CASCADE)モード	カスケード運転を行うモードです。上位ループの出力値(MV)を設定値(SV)として制御します。
コンピュータMV(COMPUTER MV)モード	上位計算機からの手動運転を行うモードです。上位からのMV設定値を出力します。
コンピュータSV(COMPUTER SV)モード	上位計算機からの自動運転を行うモードです。上位計算機からのSV設定値に基づきMV値を制御します。
カスケードダイレクト(CASCADE DIRECT)モード	カスケード接続時に1次ループの出力値を2次ループの出力値として直接出力するモードです。

各タグタイプのタグデータ詳細

ユーザ	ユーザプログラムから読出し／書込みが可能です。
ユーザ(＊1)	書込みの場合，タグアクセスFBのP_MCHGを用いて行ってください。
ユーザ(＊2)	FBプロパティウィンドウには表示されません。
システム	ユーザプログラムから読出しのみ可能です。書込みはしないでください。書込みを行った場合の動作は保証されません。 また，システムはFBプロパティウィンドウには表示されません。
タグデータアクセスコントロール	タグデータアクセスコントロールは，このコントロールを使用するActiveXコンテナアプリケーションからのみ書込み可能です。 タグアクセスコントロールについての詳細は，「PXDeveloperオペレーティングマニュアル（モニタツール編）」を参照してください。

MELSEC基本PSVメンバ(M_SWM_)

・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）

MELSEC名称	項目	Offset		設定／格納範囲 下限	設定／格納範囲 上限	単位	初期値	データ型	格納	小数	ﾂｰﾙｿﾌﾄ属性	HMI I/F属性	PA要否	PA画面表示個所 FP画面	PA画面表示個所 メンテ画面	メモ１	メモ２
タグファンクションコード	FUNC	+	0	19	19	-	19	INT	システム	-	R	送	-	-	-	固定値19が入る	
制御モード	MODE	+	1	0	FFFFH	-	0008H	WORD	ユーザ(*1)	-	R/W	送受	●	RW	RW	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
モード禁止	MDIH	+	2	0	FFFFH	-	0400H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
アラーム	ALM	+	3	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ(*2)	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	ｱﾗｰﾑ(ALM)のｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾞﾝ(OOA)は ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑにより書き込みます。ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾘｸﾞﾗﾑ によりｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)をTRUE時，該当ﾙｰﾌﾟでの ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ処理を行います。なお，ｱﾗｰﾑ(ALM)の ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾞﾝ(OOA)以外のﾋﾞｯﾄ項目 は，ｼｽﾃﾑにより書き込まれます。 ﾕｰｻﾞｰによる書込みを行わないで下さい。
アラーム検出禁止	INH	+	4	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
アラームレベル	ALML	+	5	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
札掛けNo.	CTNO	+	6	0	32	-	0	INT	システム	-	R	送	●	R	R		
札掛け機能	CTFN	+	7	0	0002H	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	-	-	-		
単位	UNIT	+	8	0	127	-	0	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
小数点以下桁数	N	+	9	0	4	-	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
測定値	PV	+	10	RL	RH	UNIT	0	REAL	システム	N	R	送	●	R	R		
操作量	MV	+	12	-10	110	%	0	REAL	システム	1	R	送	-	-	-		
設定値(カレント)	SVC	+	14	RL	RH	UNIT	0	REAL	システム	N	R	送	●	R	R		上位側読込エリアとなります
偏差	DV	+	16	-110	110	%	0	REAL	システム	1	R	送	●	-	R		
PV工学値上限	RH	+	22	-999999	999999	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV工学値下限	RL	+	24	-999999	999999	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV上限警報値	PH	+	26	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下限警報値	PL	+	28	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV上上限警報値	HH	+	30	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下下限警報値	LL	+	32	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
SV上限値	SH	+	34	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
SV下限値	SL	+	36	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PVフィルタ係数	ALPHA	+	38	0	1	-	0.2	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
PV上下限警報ヒステリシス	HS	+	40	0	100	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
変化率警報チェック時間	CTIM	+	42	0	9999	s	0	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
変化率警報値	DPL	+	44	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
制御周期	CT	+	46	0	9999	s	1	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
偏差制限値	DVL	+	50	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	R	RW		
アラーム2	ALM2	+	87	0	FFFFH	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) 警報出力は1WORDですべて入ってくるので実ﾀｸﾞでフィルタ をかける必要がある。	
アラーム検出禁止2	INH2	+	88	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) 警報出力禁止設定は1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞで フィルタをかける必要がある。	
アラームレベル2	ALML2	+	89	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) 警報レベル設定は1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタ をかける必要がある。	
設定値(目標)	SV	+	90	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	RW	RW		上位側書込エリアとなります。
SV変化率上限値	DSVL	+	92	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
モニタ出力バッファ	DOM	+	94	0	FFFFH	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ﾓﾆﾀ出力ﾊﾞｯﾌｧは1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタ	

制御モード説明

マニュアル(MANUAL)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
オート(AUTO)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
カスケード(CASCADE)モード	カスケード運転を行うモードです。上位ループの出力値(MV)を設定値(SV)として制御します。
コンピュータMV(COMPUTER MV)モード	上位計算機からの手動運転を行うモードです。上位からのMV設定値を出力します。
コンピュータSV(COMPUTER SV)モード	上位計算機からの自動運転を行うモードです。上位計算機からのSV設定値に基づきMV値を制御します。
カスケードダイレクト(CASCADE DIRECT)モード	カスケード接続時に1次ループの出力値を2次ループの出力値として直接出力するモードです。

各タグタイプのタグデータ詳細

ユーザ	ユーザプログラムから読出し／書込みが可能です。
ユーザ(＊1)	書込みの場合，タグアクセスFBのP_MCHGを用いて行ってください。
ユーザ(＊2)	FBプロパティウィンドウには表示されません。
システム	ユーザプログラムから読出しのみ可能です。書込みはしないでください。書込みを行った場合の動作は保証されません。 また，システムはFBプロパティウィンドウには表示されません。
タグデータアクセスコントロール	タグデータアクセスコントロールは，このコントロールを使用するActiveXコンテナアプリケーションからのみ書込み可能です。 タグアクセスコントロールについての詳細は，「PXDeveloperオペレーティングマニュアル（モニタツール編）」を参照してください。

MELSEC基本PMVメンバ(M_MWM)

・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）

MELSEC名称	項目	Offset		設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	格納	小数	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		
タグファンクションコード	FUNC	+	0	12	12	-	12	INT	システム	-	R	送	-	-	-	固定値12が入る	
制御モード	MODE	+	1	0	FFFFH	-	0008H	WORD	ユーザ(*1)	-	R/W	送受	●	RW	RW	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞはIWORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
モード禁止	MDIH	+	2	0	FFFFH	-	0630H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞはIWORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
アラーム	ALM	+	3	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ(*2)	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	ｱﾗｰﾑ(ALM)のｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)は ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑにより書き込みます。ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾘｸﾞﾗﾑ によりｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)をTRUE時，該当ﾙｰﾌﾟでの ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ処理を行います。なお，ｱﾗｰﾑ(ALM)の ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)以外のﾋﾞｯﾄ項目 は，ｼｽﾃﾑにより書き込まれます。 ﾕｰｻﾞによる書込みを行わないで下さい。
アラーム検出禁止	INH	+	4	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
アラームレベル	ALML	+	5	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
札掛けNo.	CTNO	+	6	0	32	-	0	INT	システム	-	R	送	●	R	R		
札掛け機能	CTFN	+	7	0	0002H	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	-	-	-		
単位	UNIT	+	8	0	127	-	0	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
小数点以下桁数	N	+	9	0	4	-	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
測定値	PV	+	10	RL	RH	UNIT	0	REAL	システム	N	R	送	●	R	R		
操作量	MV	+	12	-10	110	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	RW	RW		
MV上限値	MH	+	18	-10	110	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
MV下限値	ML	+	20	-10	110	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
PV工学値上限	RH	+	22	-999999	999999	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV工学値下限	RL	+	24	-999999	999999	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV上限警報値	PH	+	26	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下限警報値	PL	+	28	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV上上限警報値	HH	+	30	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下下限警報値	LL	+	32	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PVフィルタ係数	ALPHA	+	38	0	1	-	0.2	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
PV上下限警報ヒステリシス	HS	+	40	0	100	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
変化率警報チェック時間	CTIM	+	42	0	9999	s	0	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
変化率警報値	DPL	+	44	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
モニタ出力バッファ	DOM	+	94	0	FFFFH	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ﾓﾆﾀ出力ﾊﾞｯﾌｧはIWORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタ	

制御モード説明

マニュアル(MANUAL)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
オート(AUTO)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
カスケード(CASCADE)モード	カスケード運転を行うモードです。上位ループの出力値(MV)を設定値(SV)として制御します。
コンピュータMV(COMPUTER MV)モード	上位計算機からの手動運転を行うモードです。上位からのMV設定値を出力します。
コンピュータSV(COMPUTER SV)モード	上位計算機からの自動運転を行うモードです。上位計算機からのSV設定値に基づきMV値を制御します。
カスケードダイレクト(CASCADE DIRECT)モード	カスケード接続時に1次ループの出力値を2次ループの出力値として直接出力するモードです。

各タグタイプのタグデータ詳細

ユーザ	ユーザプログラムから読出し／書込みが可能です。
ユーザ(＊1)	書込みの場合，タグアクセスFBのP_MCHGを用いて行ってください。
ユーザ(＊2)	FBプロパティウィンドウには表示されません。
システム	ユーザプログラムから読出しのみ可能です。書込みはしないでください。書込みを行った場合の動作は保証されません。 また，システムはFBプロパティウィンドウには表示されません。
タグデータアクセスコントロール	タグデータアクセスコントロールは，このコントロールを使用するActiveXコンテナアプリケーションからのみ書込み可能です。 タグアクセスコントロールについての詳細は，「PXDeveloperオペレーティングマニュアル（モニタツール編）」を参照してください。

MELSEC基本CNTメンバ(M_COUNTER1)

・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）

MELSEC名称	項目	Offset		設定／格納範囲		単位	初期値	データ型	格納	小数	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		
タグファンクションコード	FUNC	+	0	132	132	-	132	INT	システム	-	R	送	-	-	-	固定値132が入る	
札掛けNo.	CTNO	+	6	0	32	-	0	INT	システム	-	R	送	●	R	R		
札掛け機能	CTFN	+	7	0	0002H	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	-	-	-		
モニタ出力バッファ	DOM	+	9	0	FFFFH	-	0000H	WORD	タグデータアクセスコントロール	-	R/W	送受	●	RW	RW	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ﾓﾆﾀ出力ﾊﾞｯﾌｧは1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタをかける必要がある。	
モニタ入力バッファ	DIM	+	10	0	FFFFH	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ﾓﾆﾀ入力ﾊﾞｯﾌｧは1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタをかける必要がある。	
単位	UNIT	+	14	0	127	-	0	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
測定値	PV	+	16	RL	RH	UNIT	0	DINT	システム	-	R	送	●	R	R		
予報値（プリセット）	PSV	+	18	RL	RH	UNIT	0	DINT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
設定値	SV	+	20	RL	RH	UNIT	0	DINT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
乗率	MULT	+	22	1	999	-	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
カウンタ上限	RH	+	24	0	99999999	UNIT	99999999	DINT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
カウンタ下限	RL	+	26	0	99999999	UNIT	0	DINT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		

制御モード説明

マニュアル(MANUAL)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
オート(AUTO)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
カスケード(CASCADE)モード	カスケード運転を行うモードです。上位ループの出力値(MV)を設定値(SV)として制御します。
コンピュータMV(COMPUTER MV)モード	上位計算機からの手動運転を行うモードです。上位からのMV設定値を出力します。
コンピュータSV(COMPUTER SV)モード	上位計算機からの自動運転を行うモードです。上位計算機からのSV設定値に基づきMV値を制御します。
カスケードダイレクト(CASCADE DIRECT)モード	カスケード接続時に1次ループの出力値を2次ループの出力値として直接出力するモードです。

各タグタイプのタグデータ詳細

ユーザ	ユーザプログラムから読出し／書込みが可能です。
ユーザ(＊1)	書込みの場合，タグアクセスFBのP_MCHGを用いて行ってください。
ユーザ(＊2)	FBプロパティウィンドウには表示されません。
システム	ユーザプログラムから読出しのみ可能です。書込みはしないでください。書込みを行った場合の動作は保証されません。 また，システムはFBプロパティウィンドウには表示されません。
タグデータアクセスコントロール	タグデータアクセスコントロールは，このコントロールを使用するActiveXコンテナアプリケーションからのみ書込み可能です。 タグアクセスコントロールについての詳細は，「PXDeveloperオペレーティングマニュアル（モニタツール編）」を参照してください。

MELSEC基本PRメンバ(R)

・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）

MELSEC名称	項目	Offset		設定／格納範囲 下限	設定／格納範囲 上限	単位	初期値	データ型	格納	小数	ﾂｰﾙｿﾌﾄ属性	HMI I/F属性	PA要否	PA画面表示個所 FP画面	PA画面表示個所 メンテ画面	メモ１	メモ２
タグファンクションコード	FUNC	+	0	6	6	-	6	INT	システム	-	R	送	-	-	-	固定値6が入る	
制御モード	MODE(*1)	+	1	0	FFFFH	-	0008H	WORD	ユーザ(*1)	-	R/W	送受	●	RW	RW	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
モード禁止	MDIH(*1)	+	2	0	FFFFH	-	0600H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞは1WORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
アラーム	ALM(*1)	+	3	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ(*2)	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	ｱﾗｰﾑ(ALM)のｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)は ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑにより書き込みます。ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾘｸﾞﾗﾑ によりｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)をTRUE時，該当ﾙｰﾌﾟでの ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ処理を行います。なお，ｱﾗｰﾑ(ALM)の ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)以外のﾋﾞｯﾄ項目 は，ｼｽﾃﾑにより書き込まれます。 ﾕｰｻﾞｰによる書込みを行わないで下さい。
アラーム検出禁止	INH(*1)	+	4	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
アラームレベル	ALML(*1)	+	5	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
札掛けNo.	CTNO	+	6	0	32	-	0	INT	システム	-	R	送	●	R	R		
札掛け機能	CTFN	+	7	0	0002H	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	-	-	-		
単位	UNIT	+	8	0	127	-	0	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
小数点以下桁数	N	+	9	0	4	-	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
測定値	PV	+	10	RL	RH	UNIT	0	REAL	システム	N	R	送	●	R	R		
操作量	MV	+	12	-10	110	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	RW	RW		
目標値(SPR)	SV	+	14	RMIN	RMAX	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	RW	RW		
バイアス	BIAS	+	16	-999999	999999	-	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
MV上限値	MH	+	18	-10	110	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW	警報閾値	
MV下限値	ML	+	20	-10	110	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW	警報閾値	
PV工学値上限	RH	+	22	-999999	999999	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV工学値下限	RL	+	24	-999999	999999	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV上限警報値	PH	+	26	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下限警報値	PL	+	28	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV上上限警報値	HH	+	30	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下下限警報値	LL	+	32	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
SV上限値	SH	+	34	RMIN	RMAX	%	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
SV下限値	SL	+	36	RMIN	RMAX	%	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PVフィルタ係数	ALPHA	+	38	0	1	-	0.2	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
PV上下限警報ヒステリシス	HS	+	40	0	100	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
変化率警報チェック時間	CTIM	+	42	0	9999	s	0	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
変化率警報値	DPL	+	44	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
制御周期	CT	+	46	0	9999	s	1	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
出力変化上限値	DML	+	48	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
変化率制限値	DR	+	50	0	999999	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
比率上限値	RMAX	+	52	0	999999	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	R		
比率下限値	RMIN	+	54	0	999999	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	R		
比率現状値	RN	+	56	0	999999	%	0	REAL	システム	1	R	送	●	-	R		
モニタ出力バッファ	DOM(*1)	+	94	0	FFFFH	-	0000H	WORD	システム	-	R	送	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ﾓﾆﾀ出力ﾊﾞｯﾌｧは1WORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタ	

制御モード説明

マニュアル(MANUAL)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
オート(AUTO)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
カスケード(CASCADE)モード	カスケード運転を行うモードです。上位ループの出力値(MV)を設定値(SV)として制御します。
コンピュータMV(COMPUTER MV)モード	上位計算機からの手動運転を行うモードです。上位からのMV設定値を出力します。
コンピュータSV(COMPUTER SV)モード	上位計算機からの自動運転を行うモードです。上位計算機からのSV設定値に基づきMV値を制御します。
カスケードダイレクト(CASCADE DIRECT)モード	カスケード接続時に1次ループの出力値を2次ループの出力値として直接出力するモードです。

各タグタイプのタグデータ詳細

ユーザ	ユーザプログラムから読出し／書込みが可能です。
ユーザ(＊1)	書込みの場合，タグアクセスFBのP_MCHGを用いて行ってください。
ユーザ(＊2)	FBプロパティウィンドウには表示されません。
システム	ユーザプログラムから読出しのみ可能です。書込みはしないでください。書込みを行った場合の動作は保証されません。 また，システムはFBプロパティウィンドウには表示されません。
タグデータアクセスコントロール	タグデータアクセスコントロールは，このコントロールを使用するActiveXコンテナアプリケーションからのみ書込み可能です。 タグアクセスコントロールについての詳細は，「PXDeveloperオペレーティングマニュアル（モニタツール編）」を参照してください。

MELSEC基本PIDメンバ(PIDｸﾗｽ)

・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）

MELSEC名称	項目	Offset		設定／格納範囲 下限	設定／格納範囲 上限	単位	初期値	データ型	格納	小数	ﾂｰﾙｿﾌﾄ属性	HMI I/F属性	PA要否	PA画面表示個所 FP画面	PA画面表示個所 メンテ画面	メモ１	メモ２
タグファンクションコード	FUNC	+	0	1	1	-	1	INT	システム	-	R	受	-	-	-	固定値1が入る	
制御モード	MODE(＊1)	+	1	0	FFFFH	-	0008H	WORD	ユーザ(*1)	-	R/W	送受	●	RW	RW	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞはIWORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
モード禁止	MDIH(＊1)	+	2	0	FFFFH	-	0600H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ※実ﾀｸﾞはIWORD(整数ﾊﾞｲﾅﾘ)/BIT指定とする事 ※片側どちらかが常にONする事(初期値はMAN)	
アラーム	ALM(＊1)	+	3	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ(*2)	-	R/W	送受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	ｱﾗｰﾑ(ALM)のｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)は ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑにより書き込みます。ﾕｰｻﾞｰﾌﾟﾘｸﾞﾗﾑ によりｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)をTRUE時，該当ﾙｰﾌﾟでの ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ処理を行います。なお，ｱﾗｰﾑ(ALM)の ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ(SPA)，出力ｵｰﾌﾟﾝ(OOA)以外のﾋﾞｯﾄ項目 は，ｼｽﾃﾑにより書き込まれます。 ﾕｰｻﾞによる書込みを行わないで下さい。
アラーム検出禁止	INH(＊1)	+	4	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
アラームレベル	ALML(＊1)	+	5	0	FFFFH	-	0000H	WORD	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-	表1_WORD設定参照 (下位側で管理)	
札掛けNo.	CTNO	+	6	0	32	-	0	INT	システム	-	R	受	●	R	R		
札掛け機能	CTFN	+	7	0	0002H	-	0000H	WORD	システム	-	R	受	-	-	-		
単位	UNIT	+	8	0	127	-	0	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
小数点以下桁数	N	+	9	0	4	-	1	INT	ユーザ	-	R/W	送受	-	-	-		
測定値	PV	+	10	RL	RH	UNIT	0	REAL	システム	N	R	受	●	R	R		
操作量	MV	+	12	-10	110	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	RW	RW		
設定値	SV	+	14	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	RW	RW		
偏差	DV	+	16	-110	110	%	0	REAL	システム	1	R	受	●	-	R		
MV上限値	MH	+	18	-10	110	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW	警報閾値	
MV下限値	ML	+	20	-10	110	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW	警報閾値	
PV工学値上限	RH	+	22	-999999	999999	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV工学値下限	RL	+	24	-999999	999999	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	R		
PV上限警報値	PH	+	26	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下限警報値	PL	+	28	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV上上限警報値	HH	+	30	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PV下下限警報値	LL	+	32	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
SV上限値	SH	+	34	RL	RH	UNIT	100	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
SV下限値	SL	+	36	RL	RH	UNIT	0	REAL	ユーザ	N	R/W	送受	●	-	RW		
PVフィルタ係数	ALPHA	+	38	0	1	-	0.2	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
PV上下限警報ヒステリシス	HS	+	40	0	100	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
変化率警報チェック時間	CTIM	+	42	0	9999	s	0	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
変化率警報値	DPL	+	44	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
制御周期	CT	+	46	0	9999	s	1	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
出力変化上限値	DML	+	48	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
偏差制限値	DVL	+	50	0	100	%	100	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
ゲイン	P	+	52	0	999	-	1	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	●	-	RW		
積分時間	I	+	54	0	9999	s	10	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
微分時間	D	+	56	0	9999	s	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	●	-	RW		
ギャップ幅	GW	+	58	0	100	%	0	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
ギャップゲイン	GG	+	60	0	99	-	1	REAL	ユーザ	1	R/W	送受	-	-	-		
MV内部演算値	MVP	+	62	-999999	999999	-	0	REAL	システム	1	R	受	-	-	-		
制御出力周期	CTDUTY	+	68	0	9999	s	1	REAL	ユーザ	2	R/W	送受	-	-	-		
AT1用ステップ操作量	AT1STEPMV	+	70	-100	100	%	0	REAL	システム	1	R	受	-	-	-		
AT1用サンプリング周期	AT1ST	+	72	0	9999	s	1	REAL	システム	2	R	受	-	-	-		
AT1用タイムアウト時間	AT1TOUT1	+	74	0	9999	s	100	REAL	システム	1	R	受	-	-	-		
AT1用傾斜最大後 タイムアウト時間	AT1TOUT2	+	76	0	9999	s	10	REAL	システム	1	R	受	-	-	-		
モニタ出力バッファ	DOM(＊1)	+	94	0	FFFFH	-	0000H	WORD	タグデータアクセスコントロール	-	R/W	送受	●	R	RW	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ﾓﾆﾀ出力ﾊﾞｯﾌｧはIWORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタ	
モニタ入力バッファ	DIM(＊1)	+	95	0	FFFFH	-	0000H	WORD	タグデータアクセスコントロール	-	R	受	●	R	R	表1_WORD設定参照 (下位側で管理) ﾓﾆﾀ入力ﾊﾞｯﾌｧはIWORDですべて入るので実ﾀｸﾞでフィルタ	

制御モード説明

マニュアル(MANUAL)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
オート(AUTO)モード	手動運転を行うモードです。MV設定値を出力します。
カスケード(CASCADE)モード	カスケード運転を行うモードです。上位ループの出力値(MV)を設定値(SV)として制御します。
コンピュータMV(COMPUTER MV)モード	上位計算機からの手動運転を行うモードです。上位からのMV設定値を出力します。
コンピュータSV(COMPUTER SV)モード	上位計算機からの自動運転を行うモードです。上位計算機からのSV設定値に基づきMV値を制御します。
カスケードダイレクト(CASCADE DIRECT)モード	カスケード接続時に1次ループの出力値を2次ループの出力値として直接出力するモードです。

各タグタイプのタグデータ詳細

ユーザ	ユーザプログラムから読出し／書込みが可能です。
ユーザ(＊1)	書込みの場合，タグアクセスFBのP_MCHGを用いて行ってください。
ユーザ(＊2)	FBプロパティウィンドウには表示されません。
システム	ユーザプログラムから読出しのみ可能です。書込みはしないでください。書込みを行った場合の動作は保証されません。 また，システムはFBプロパティウィンドウには表示されません。
タグデータアクセスコントロール	タグデータアクセスコントロールは，このコントロールを使用するActiveXコンテナアプリケーションからのみ書込み可能です。 タグアクセスコントロールについての詳細は，「PXDeveloperオペレーティングマニュアル（モニタツール編）」を参照してください。

表1_WORD設定

ループタグメモリ　関係クラス　SO　PVI　SVO　MVO　PR　PID
警報は下記参照

項目	15BIT	14BIT	13BIT	12BIT	11BIT	10BIT	9BIT	8BIT	7BIT	6BIT	5BIT	4BIT	3BIT	2BIT	1BIT	0BIT
MODE						CSV	CMV				CAS	AUT	MAN			
制御モード						PC SV設定	PC MV設定				ｶｽｹｰﾄﾞ	ｵｰﾄ	ﾏﾆｭｱﾙ			
						T：有効/F：無効	T：有効/F：無効				T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効			
MDTH	SIMI	OVRI	ATI			CSVI	CMVI				CASI	AUTI	MANI			
制御モード	SIM禁止	ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ禁止	AT禁止			PC SV設定禁止	PC MV設定禁止				ｶｽｹｰﾄﾞ禁止	ｵｰﾄ禁止	ﾏﾆｭｱﾙ禁止			
	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効			T：有効/F：無効	T：有効/F：無効				T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効			
ALM		SPA			DMLA	OOA	SEA	HHA	LLA	PHA	PLA	DPPA	DPNA	DVLA	MHA	MLA
アラーム		ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ			出力変化率制限	出力ｵｰﾌﾞﾝ	ｾﾝｻｴﾗｰ	入力上上限	入力下下限	入力上限	入力下限	正変化率	負荷率	偏差大	出力上限	出力下限
		T：発生/F：復旧			T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧
ALM	ERRI		TRKF		DMLI		SEI	HHI	LLI	PHI	PLI	DPPI	DPNI	DVLI	MHI	MLI
アラーム	全ｱﾗｰﾑ禁止		ﾄﾗｯｷﾝｸﾞﾌﾗｸﾞ		出力変化率制限		ｾﾝｻｴﾗｰ禁止	入力上上限禁止	入力下下限禁止	入力上限禁止	入力下限禁止	正変化率禁止	負荷率禁止	偏差大禁止	出力上限禁止	出力下限禁止
検出禁止	T：有効/F：無効		T：有効/F：無効		T：有効/F：無効		T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効
ALM		SPL			DMLL	OOL	SEL	HHL	LLL	PHL	PLL	DPPL	DPNL	DVLL	MHL	MLL
アラーム		ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑﾚﾍﾞﾙ			出力変化率制限	出力ｵｰﾌﾞﾝﾚﾍﾞﾙ	ｾﾝｻｴﾗｰﾚﾍﾞﾙ	入力上上限レベル	入力下下限レベル	入力上限レベル	入力下限レベル	正変化率レベル	負荷率レベル	偏差大レベル	出力上限レベル	出力下限レベル
レベル		T：重警報/F：軽警報			T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報	T：重警報/F：軽警報
DOM	SIM	OVR													DOM_AT_STOP_SET	DOM_AT_START_SET
ﾓﾆﾀ出力	SIM開始	ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ													ATｽﾄｯﾌﾟ	ATｽﾀｰﾄ
ﾊﾞｯﾌｧ	T：有効/F：無効	T：有効/F：無効													T：SET/F：RESET	T：SET/F：RESET
DTM								DIM_AT_ID	DIM_AT_MODE	DIM_AT_DO	DIM_AT_MVL	DIM_AT_MVH	DIM_AT_PL	DIM_AT_PH		DIM_AT_RUN
ﾓﾆﾀ入力								同定	AT運転ﾓｰﾄﾞ	ATﾀｲﾑｳﾄ	AT出力下限	AT出力上限	AT入力下限	AT入力上限		ATﾗﾝ状態
ﾊﾞｯﾌｧ								T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧	T：発生/F：復旧		T：実行中/F：未実行

ループタグメモリ　関係クラス　SVO

項目	15BIT	14BIT	13BIT	12BIT	11BIT	10BIT	9BIT	8BIT	7BIT	6BIT	5BIT	4BIT	3BIT	2BIT	1BIT	0BIT
MODE						CSV					CAS	AUT	MAN			
制御モード						PC SV設定					ｶｽｹｰﾄﾞ	ｵｰﾄ	ﾏﾆｭｱﾙ			
						T:有効/F:無効					T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効			
MDTH		OVRI		TSTPT		CSVI					CASI	AUTI	MANI			
制御モード		ｵｰﾊﾞｰﾗｲﾄﾞ禁止		ﾀｸﾞ停止禁止		PC SV設定禁止					ｶｽｹｰﾄﾞ禁止	ｵｰﾄ禁止	ﾏﾆｭｱﾙ禁止			
禁止		T:有効/F:無効		T:有効/F:無効		T:有効/F:無効					T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効			
ALM		SPA				OOA	SEA	HHA	LLA	PHA	PLA	DPPA	DPNA	DVLA		
アラーム		ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑ				出力ｵｰﾌﾞﾝ	ｾﾝｻｴﾗｰ	入力上上限	入力下下限	入力上限	入力下限	正変化率	負荷率	偏差大		
		T:発生/F:復旧				T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧		
ALM	ERRI		TRKF				SEI	HHI	LLI	PHI	PLI	DPPI	DPNI	DVLI		
アラーム	全ｱﾗｰﾑ禁止		ﾄﾗｯｷﾝｸﾞﾌﾗｸﾞ				ｾﾝｻｴﾗｰ禁止	入力上上限禁止	入力下下限禁止	入力上限禁止	入力下限禁止	正変化率禁止	負荷率禁止	偏差大禁止		
検出禁止	T:有効/F:無効		T:有効/F:無効				T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効		
ALM		SPL				OOL	SEL	HHL	LLL	PHL	PLL	DPPL	DPNL	DVLL		
アラーム		ｽﾄｯﾌﾟｱﾗｰﾑﾚﾍﾞﾙ				出力ｵｰﾌﾟﾝﾚﾍﾞﾙ	ｾﾝｻｴﾗｰﾚﾍﾞﾙ	入力上上限レベル	入力下下限レベル	入力上限レベル	入力下限レベル	正変化率レベル	負荷率レベル	偏差大レベル		
レベル		T:重警報/F:軽警報				T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報		
ALM	DSVLA	SVHA	SVLA													
アラーム2	目標変化率	目標上限	目標下限													
	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧	T:発生/F:復旧													
ALM	DSVLI	SVHI	SVLI													
アラーム2	目標変化率禁止	目標上限禁止	目標下限禁止													
検出禁止	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効	T:有効/F:無効													
ALM2	DSVLL	SVHL	SVLL													
アラーム	目標変化率ﾚﾍﾞﾙ	目標上限ﾚﾍﾞﾙ	目標下限ﾚﾍﾞﾙ													
レベル	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報	T:重警報/F:軽警報													

ステータスタグメモリ　関係クラス　CNT

DOM													DOM_RESET_START	DOM_RESET_SET	DOM_STOP_SET	DOM_RUN_SET
ﾓﾆﾀ出力													PCからRESET/START	PCからRESET	PCからSTOP	PCからRUN
ﾊﾞｯﾌｧ													SET	SET	SET	SET
DTM									DIM_COMP	DIM_PRE_COMP				DIM_RESET	DIM_STOP	DIM_RUN
ﾓﾆﾀ入力									ｺﾝﾌﾟﾘｰﾄ	ﾌﾟﾘｺﾝﾌﾟﾘｰﾄ				ﾘｾｯﾄ状態	ｽﾄｯﾌﾟ状態	ﾗﾝ状態
ﾊﾞｯﾌｧ									T:完了/F:未完了	T:完了/F:未完了				T:実行中/F:未実行	T:実行中/F:未実行	T:実行中/F:未実行