

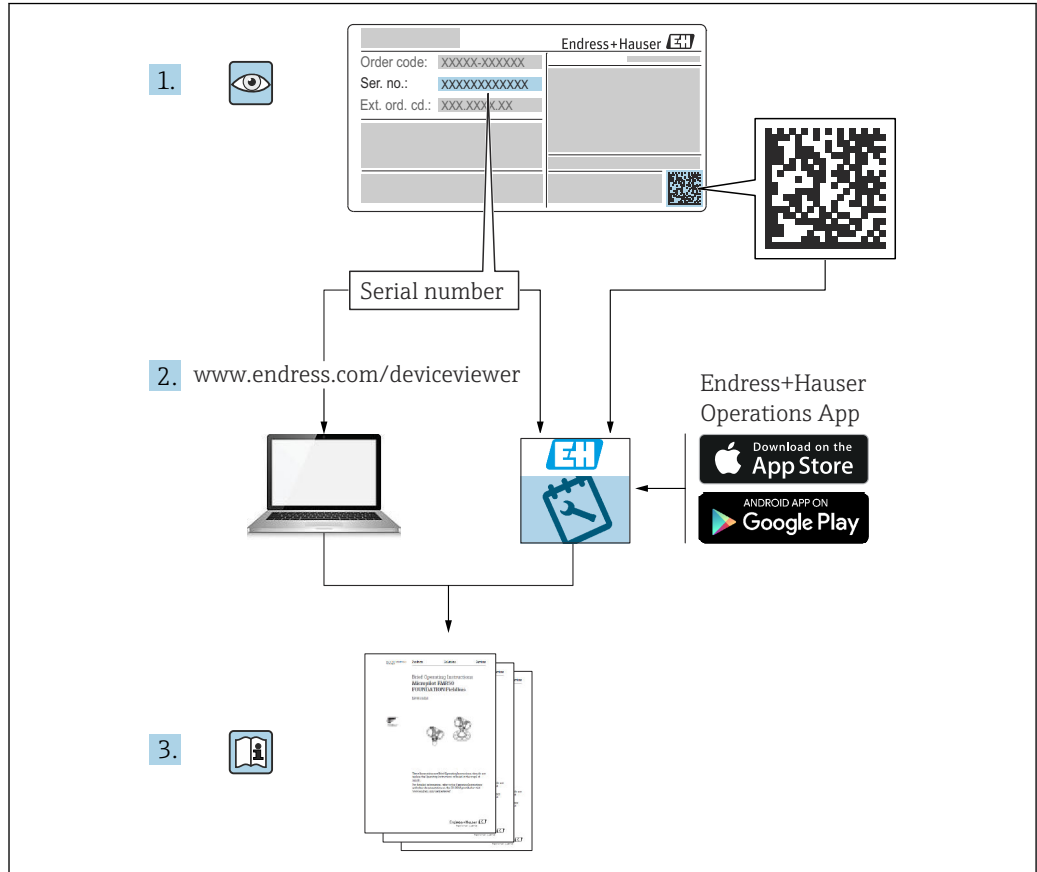
# 取扱説明書

## Levelflex FMP56/FMP57

### FOUNDATION フィールドバス

#### ガイドレーダーレベル計





A0023555

## 目次

<b>1</b>	<b>本説明書について</b> .....	<b>6</b>	6.3	設置状況の確認	34
1.1	本文の目的	6	<b>7</b>	<b>電気接続</b> .....	<b>36</b>
1.2	シンボル	6	7.1	接続要件	36
1.2.1	安全シンボル	6	7.1.1	端子の割当て	36
1.2.2	電気シンボル	6	7.1.2	ケーブル仕様	37
1.2.3	工具シンボル	6	7.1.3	機器プラグ	37
1.2.4	特定の情報や図に関するシンボル	7	7.1.4	電源電圧	38
1.3	略語リスト	7	7.1.5	過電圧保護	38
1.4	関連資料	8	7.2	機器の接続	39
1.5	登録商標	9	7.2.1	カバーを開ける	39
<b>2</b>	<b>安全上の基本注意事項</b> .....	<b>10</b>	7.2.2	接続	39
2.1	要員の要件	10	7.2.3	差込式スプリング端子	40
2.2	指定用途	10	7.2.4	端子接続部のカバーを閉じる	40
2.3	労働安全	10	7.3	配線状況の確認	40
2.4	操作上の安全性	11	<b>8</b>	<b>操作オプション</b> .....	<b>42</b>
2.5	製品の安全性	11	8.1	操作オプションの概要	42
2.5.1	CE マーク	11	8.1.1	現場表示器を使用した操作メニューへのアクセス	42
2.5.2	EAC 適合性	11	8.1.2	操作ツールによる操作メニューへのアクセス	44
<b>3</b>	<b>製品説明</b> .....	<b>12</b>	8.2	操作メニューの構成と機能	45
3.1	製品構成	12	8.2.1	操作メニューの構成	45
3.1.1	Levelflex FMP56/FMP57	12	8.2.2	ユーザーの役割と関連するアクセス権	46
3.1.2	電子部ハウジング	13	8.2.3	データアクセス - セキュリティ	47
<b>4</b>	<b>受入検査および製品識別表示</b> .....	<b>14</b>	8.3	表示部および操作モジュール	51
4.1	納品内容確認	14	8.3.1	表示形式	51
4.2	製品識別表示	14	8.3.2	操作部	53
4.2.1	銘板	14	8.3.3	数字とテキストの入力	54
4.2.2	製造者所在地	14	8.3.4	コンテキストメニューを開く	56
<b>5</b>	<b>保管、輸送</b> .....	<b>15</b>	8.3.5	表示部および操作モジュール上の反射波形表示	57
5.1	保管温度	15	<b>9</b>	<b>システム統合</b> .....	<b>58</b>
5.2	測定点への輸送	15	9.1	DD ファイル (DD)	58
<b>6</b>	<b>設置</b> .....	<b>16</b>	9.2	FF ネットワークへの統合	58
6.1	取付要件	16	9.3	機器の識別およびアドレス指定	58
6.1.1	適切な取付位置	16	9.4	ブロックモデル	59
6.1.2	制限された条件下での取付け	17	9.4.1	機器のソフトウェアのブロック	59
6.1.3	プローブの機械的負荷に関する注意事項	18	9.4.2	出荷時のブロック設定	60
6.1.4	プロセス接続に関する情報	21	9.5	AI ブロックでの測定値 (CHANNEL) の割当て	60
6.1.5	プローブの固定	23	9.6	Endress+Hauser パラメータの索引表	61
6.1.6	特別な設置状況	25	9.6.1	設定/トランスデューサブロック	61
6.2	機器の取付け	28	9.6.2	高度な設定/トランスデューサブロック	62
6.2.1	ツールリスト	28	9.6.3	表示/トランスデューサブロック	63
6.2.2	プローブの切断	28	9.6.4	診断/トランスデューサブロック	64
6.2.3	機器の取付け	30	9.6.5	エキスパート設定/トランスデューサブロック	65
6.2.4	「センサ、分離型」バージョンの取付け	32	9.6.6	エキスパート情報/トランスデューサブロック	66
6.2.5	変換器ハウジングの回転	33			
6.2.6	表示部の回転	34			

9.6.7	サービスセンサ/トランスデューサ ブロック	68	13.6	イベントログブック	94
9.6.8	サービス情報/変換器ブロック	68	13.6.1	イベント履歴	94
9.6.9	データ転送/変換器ブロック	68	13.6.2	イベントログブックのフィルタ 処理	95
9.7	メソッド	69	13.6.3	情報イベントの概要	95
<b>10</b>	<b>ウィザードを使用した設定</b>	<b>71</b>	13.7	ファームウェアの履歴	96
<b>11</b>	<b>操作メニューを使用した設定</b>	<b>72</b>	<b>14</b>	<b>メンテナンス</b>	<b>97</b>
11.1	設置確認および機能チェック	72	14.1	外部洗浄	97
11.2	操作言語の設定	72	14.2	一般的な洗浄方法	97
11.3	レベル測定の設定	73	<b>15</b>	<b>修理</b>	<b>98</b>
11.4	基準エコーカーブの記録	74	15.1	一般情報	98
11.5	現場表示器の設定	74	15.1.1	修理コンセプト	98
11.5.1	レベル測定用の現場表示器の初期 設定	74	15.1.2	防爆認定機器の修理	98
11.5.2	現場表示器の調整	74	15.1.3	電子モジュールの交換	98
11.6	設定管理	74	15.1.4	機器の交換	98
11.7	不正アクセスからの設定の保護	75	15.2	スペアパーツ	99
<b>12</b>	<b>設定（ブロックベースの操作）</b>	<b>76</b>	15.3	返却	99
12.1	設置確認および機能チェック	76	15.4	廃棄	99
12.2	ブロック設定	76	<b>16</b>	<b>アクセサリ</b>	<b>100</b>
12.2.1	準備	76	16.1	機器固有のアクセサリ	100
12.2.2	リソースブロックの設定	76	16.1.1	日除けカバー	100
12.2.3	トランスデューサブロックの設定	76	16.1.2	電子部ハウジングの取付ブラケ ット	101
12.2.4	アナログ入力ブロックの設定	77	16.1.3	ロッド伸長パイプ（センタリングリ ング）HMP40	103
12.2.5	その他の設定	77	16.1.4	取付キット（絶縁）	103
12.3	AIブロックでの測定値のスケーリング	77	16.1.5	リモートディスプレイ FHX50	104
12.4	言語の選択	78	16.1.6	過電圧保護	105
12.5	レベル測定の設定	79	16.1.7	HART 機器用の Bluetooth モジュー ル BT10	106
12.6	現場表示器の設定	80	16.2	通信関連のアクセサリ	107
12.6.1	レベル測定用の現場表示器の初期 設定	80	16.3	サービス関連のアクセサリ	107
12.7	設定管理	80	16.4	システムコンポーネント	107
12.8	FOUNDATION フィールドバス仕様 FF912 に基づくイベント動作の設定	82	16.4.1	Memograph M RSG45	107
12.8.1	イベントグループ	83	<b>17</b>	<b>操作メニュー</b>	<b>108</b>
12.8.2	割当パラメータ	84	17.1	操作メニューの概要（表示モジュール）	108
12.8.3	設定可能エリア	86	17.2	操作メニューの概要（操作ツール）	114
12.8.4	バスへのイベントメッセージの 伝送	88	17.3	「設定」メニュー	120
12.9	不正アクセスからの設定の保護	88	17.3.1	「マッピング」ウィザード	126
<b>13</b>	<b>診断およびトラブルシューティン グ</b>	<b>89</b>	17.3.2	「Analog input 1~5」サブメニュー	127
13.1	一般トラブルシューティング	89	17.3.3	「高度な設定」サブメニュー	129
13.1.1	一般エラー	89	17.4	「診断」メニュー	171
13.1.2	パラメータ設定エラー	89	17.4.1	「診断リスト」サブメニュー	173
13.2	現場表示器の診断情報	90	17.4.2	「イベントログブック」サブメニ ュー	174
13.2.1	診断メッセージ	90	17.4.3	「機器情報」サブメニュー	175
13.2.2	対処法の呼び出し	92	17.4.4	「測定値」サブメニュー	177
13.3	操作ツール上の診断イベント	92	17.4.5	「Analog input 1~5」サブメニュー	178
13.4	診断/変換器ブロック (TRDDIAG) の診断メ ッセージ	94	17.4.6	「データのログ」サブメニュー	180
13.5	診断リスト	94	17.4.7	「シミュレーション」サブメニュー	183
			17.4.8	「機器チェック」サブメニュー	188
			17.4.9	「Heartbeat」サブメニュー	190

**索引..... 191**

# 1 本説明書について

## 1.1 本文の目的

本取扱説明書には、機器のライフサイクルの各段階（製品識別表示、納品内容確認、保管、設置、接続、操作、設定からトラブルシューティング、メンテナンス、廃棄まで）において必要とされるあらゆる情報が記載されています。

## 1.2 シンボル

### 1.2.1 安全シンボル

#### 危険

危険な状況を警告するシンボルです。この表示を無視して誤った取り扱いをすると、死亡、大けが、爆発、火災を引き起こす恐れがあります。

#### 警告

潜在的に危険な状況を警告するシンボルです。この表示を無視して誤った取り扱いをすると、死亡、大けが、爆発、火災を引き起こす恐れがあります。






#### 注意

潜在的に危険な状況を警告するシンボルです。この表示を無視して誤った取り扱いをすると、軽傷または中程度のけがを負う恐れがあります。

#### 注記

潜在的に有害な状況を警告するシンボルです。この表示を無視して誤った取り扱いをすると、製品や周囲のものを破損する恐れがあります。

### 1.2.2 電気シンボル

シンボル	意味
	直流電流
	交流電流
	直流/交流電流
	<b>接地端子</b> オペレータを保護するために、接地システムを使用して接地された接地端子
	<b>保護接地 (PE)</b> その他の接続を行う前に接地端子の接地接続が必要です。 接地端子は機器の内側と外側にあります。 <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ 内側の接地端子：保護接地と電源を接続します。</li> <li>▪ 外側の接地端子：機器とプラントの接地システムを接続します。</li> </ul>

### 1.2.3 工具シンボル



プラスドライバ



マイナスドライバ



Torx ドライバ



六角レンチ



スパナ

### 1.2.4 特定の情報や図に関するシンボル

#### 使用可

許可された手順、プロセス、動作

#### 推奨

推奨の手順、プロセス、動作

#### 使用不可

禁止された手順、プロセス、動作

#### ヒント

追加情報を示します。



資料参照



図参照



注意すべき注記または個々のステップ

**1, 2, 3**

一連のステップ



操作・設定の結果



目視確認



操作ツールによる操作



書き込み保護パラメータ

**1, 2, 3, ...**

項目番号

**A, B, C, ...**

図

#### 安全上の注意事項

関連する取扱説明書に記載された安全上の注意事項に注意してください。

#### 接続ケーブルの温度耐性

接続ケーブルの温度耐性の最小値を指定します。

## 1.3 略語リスト

### **BA**

資料『取扱説明書』

### **KA**

資料『簡易取扱説明書』

### **TI**

資料『技術仕様書』

### **SD**

資料『個別説明書』

### **XA**

資料『安全上の注意事項』

**PN**

定格圧力

**MWP**

最高動作圧力

MWP は銘板に記載されています。

**ToF**

Time of Flight（飛行伝播時間）

**FieldCare**

デバイスの設定からコンディションモニタリングまでカバーするプラントアセットマネジメントツール

**DeviceCare**

Endress+Hauser HART、PROFIBUS、FOUNDATION Fieldbus、Ethernet フィールド機器用の汎用設定ソフトウェア

**DTM**

デバイスタイプマネージャ

 **$\epsilon_r$  (Dk)**

比誘電率

**PLC**

プログラマブルロジックコントローラ (PLC)

**CDI**

サービスインターフェース

**操作ツール**

「操作ツール」という用語は、以下の操作ソフトウェアの代わりに使用されます。

SmartBlue (アプリ) : Android または iOS 搭載のスマートフォンまたはタブレット端末を用いた操作

**BD**

不感知距離 : BD の範囲内では信号が解析されません。

**PLC**

プログラマブルロジックコントローラ (PLC)

**CDI**

サービスインターフェース

**PFS**

パルス周波数ステータス (スイッチ出力)

**MBP**

マンチェスタバス給電

**PDU**

プロトコルデータユニット

## 1.4 関連資料



関連する技術資料の概要については、以下を参照してください。

- デバイスビューワー ([www.endress.com/deviceviewer](http://www.endress.com/deviceviewer)) : 銘板のシリアル番号を入力します。
- Endress+Hauser Operations アプリ : 銘板のシリアル番号を入力するか、銘板のマトリクスコードをスキャンしてください。



ご注文の機器バージョンに応じて、以下の関連資料が用意されています。

資料タイプ	資料の目的および内容
技術仕様書 (TI)	<b>機器の計画支援</b> 本資料には、機器に関するすべての技術データが記載されており、本機器用に注文可能なアクセサリやその他の製品の概要が示されています。
簡易取扱説明書 (KA)	<b>初回の測定を迅速に行うための手引き</b> 簡易取扱説明書には、受入検査から初期調整までに必要なすべての情報が記載されています。
取扱説明書 (BA)	<b>参考資料</b> 取扱説明書には、機器ライフサイクルの各種段階（製品の識別、受入検査、保管、取付け、接続、操作、設定からトラブルシューティング、メンテナンス、廃棄まで）において必要とされるあらゆる情報が記載されています。
機能説明書 (GP)	<b>使用するパラメータの参考資料</b> この資料には、各パラメータの詳細な説明が記載されています。本説明書は、全ライフサイクルにわたって本機器を使用し、特定の設定を行う人のために用意されたものです。
安全上の注意事項 (XA)	各種認定に応じて、危険場所で電気機器を使用するための安全上の注意事項も機器に付属します。安全上の注意事項は取扱説明書の付随資料です。  機器に対応する安全上の注意事項 (XA) の情報が銘板に明記されています。
機器固有の補足資料 (SD/FY)	関連する補足資料に記載される指示を常に厳守してください。補足資料は、機器資料に付随するものです。

## 1.5 登録商標

### FOUNDATION™ Fieldbus

FieldComm Group, Austin, Texas, USA の登録申請中の商標です。

### Bluetooth®

Bluetooth® の文字商標とロゴは Bluetooth SIG, Inc. の登録商標であり、Endress+Hauser は許可を受けてこのマークを使用しています。その他の商標や商品名は、その所有者に帰属します。

### Apple®

Apple, Apple ロゴ, iPhone, iPod touch は、米国その他各国で登録された Apple Inc. の商標です。App Store は Apple Inc. のサービスマークです。

### Android®

Android, Google Play, Google Play ロゴは Google Inc. の登録商標です。

### KALREZ®, VITON®

DuPont Performance Elastomers L.L.C., Wilmington, DE USA の登録商標です。

### TEFLON®

E.I. DuPont de Nemours & Co., Wilmington, USA の登録商標です。

### TRI-CLAMP®

Ladish & Co., Inc., Kenosha, USA の登録商標です。

## 2 安全上の基本注意事項

### 2.1 要員の要件

設置、設定、診断、およびメンテナンスを実施する要員は、以下の要件を満たさなければなりません。

- ▶ 訓練を受けて、当該任務および作業に関する資格を取得した専門作業員であること。
- ▶ 施設責任者の許可を得ていること。
- ▶ 各地域/各国の法規を熟知していること。
- ▶ 作業を開始する前に、取扱説明書、補足資料、ならびに証明書（用途に応じて異なります）の説明を読み、内容を理解しておくこと。
- ▶ 指示に従い、基本条件を遵守すること。

オペレータ要員は、以下の要件を満たさなければなりません。

- ▶ 施設責任者からその作業に必要な訓練および許可を得ていること。
- ▶ 本資料の説明に従うこと。

### 2.2 指定用途

#### アプリケーションおよび測定物

本書で説明する計測機器は、粉体のレベル測定にのみ使用することを目的としたものです。ご注文の機器バージョンに応じて、本計測機器は爆発性、可燃性、毒性、酸性の測定物も測定できます。

「技術データ」に明記されたりリミット値および取扱説明書やその他の関連文書に記載された条件を遵守した場合に、計測機器を以下の測定にのみ使用できます。

- ▶ プロセス変数（測定値）：レベル
- ▶ プロセス変数（計算可能）：任意形状の容器内の体積または質量（リニアライゼーション機能によりレベルから計算）

稼働時間中、計測機器が適切な条件下にあるよう、次の点に注意してください。

- ▶ 本計測機器は、接液部材質の耐食性を十分に確保できる測定物の測定にのみ使用してください。
- ▶ 「技術データ」のリミット値に従ってください。

#### 不適切な用途

不適切なあるいは指定用途以外での使用に起因する損傷については、製造者は責任を負いません。

不明な場合の確認：

- ▶ 特殊な液体および洗浄液に関して、Endress+Hauser では接液部材質の耐食性確認のサポートを提供いたしますが、保証や責任は負いかねます。

#### 残存リスク

電子回路部での発熱に加えてプロセスからの伝熱により、電子回路部ハウジングとその中に格納されているアSEMBリ（表示モジュール、メイン電子モジュール、I/O 電子モジュールなど）の温度が 80 °C (176 °F) まで上昇する可能性があります。運転中に、センサが測定物の温度に近い温度に達する可能性があります。

表面に接触すると火傷を負う危険があります。

- ▶ 流体温度が高い場合は、接触しないように保護対策を講じて、やけどを防止してください。

### 2.3 労働安全

機器で作業する場合：

- ▶ 各国の規制に従って、必要な個人用保護具を着用してください。

## 2.4 操作上の安全性

けがに注意！

- ▶ 適切な技術的条件下でエラーや故障がない場合にのみ、機器を操作してください。
- ▶ 事業者には、機器が正常に機能する状態を確保する責任があります。

### 機器の改造

無許可での機器の改造は、予測不可能な危険が生じる可能性があるため禁止されています。

- ▶ 変更が必要な場合は、弊社営業所もしくは販売代理店にお問い合わせください。

### 修理

操作上の安全性と信頼性を保証するために、以下の点にご注意ください。

- ▶ 機器の修理は、明確に許可された場合にのみ実施してください。
- ▶ 電気機器の修理に関する各国の規定を遵守してください。
- ▶ 弊社純正スペアパーツおよびアクセサリのみを使用してください。

### 危険場所

危険場所（例：防爆、圧力容器安全）で機器を使用する場合に、要員やプラントが危険にさらされないよう、以下の点にご注意ください。

- ▶ 注文した機器が危険場所仕様になっていることを銘板で確認してください。
- ▶ 本書に付随する別冊の補足資料の記載事項にご注意ください。

## 2.5 製品の安全性

本計測機器は、最新の安全要件に適合するように GEP（Good Engineering Practice）に従って設計され、テストされて安全に操作できる状態で工場から出荷されます。本機器は一般的な安全基準および法的要件を満たしています。

### 注記

**湿潤環境下で機器を開けると保護等級が無効になります。**

- ▶ 湿潤環境下で機器を開けると、銘板に示された保護等級の有効性が失われます。これは、機器の安全な操作を妨げる可能性もあります。

### 2.5.1 CE マーク

本計測システムは、適用される EU 指令の法的要件を満たしています。これについては、適用される規格とともに EU 適合宣言に明記されています。

Endress+Hauser は本製品が試験に合格したことを、CE マークを付けることにより保証いたします。

### 2.5.2 EAC 適合性

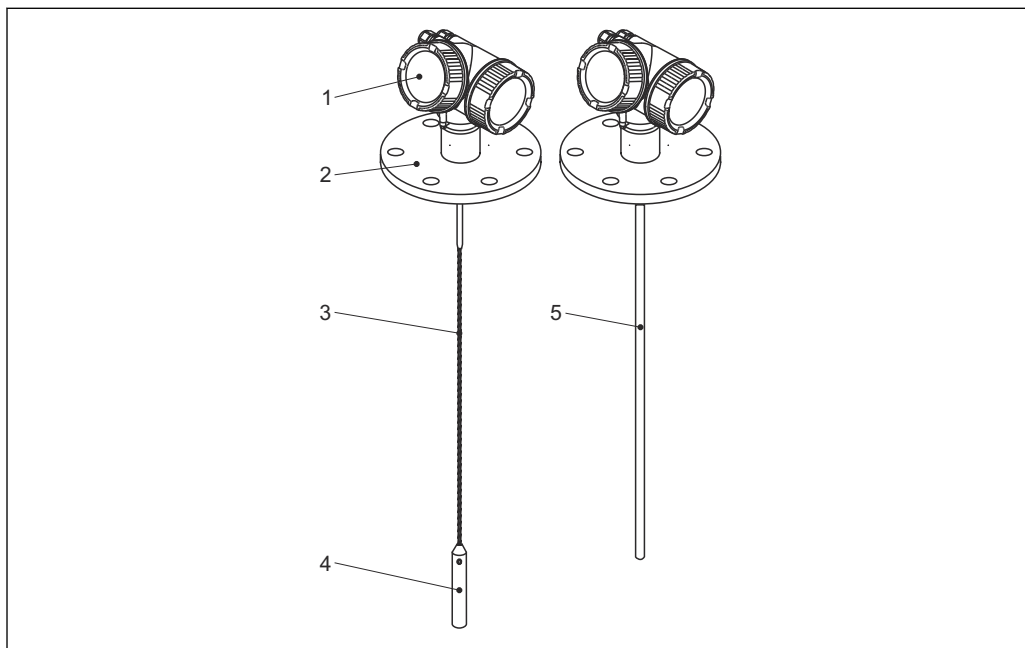
本計測システムは、適用される EAC ガイドラインの法的要件を満たしています。これらの要求事項は、適用される規格とともに EAC 適合宣言に明記されています。

Endress+Hauser は本製品が試験に合格したことを、EAC マークを付けることにより保証いたします。

### 3 製品説明

#### 3.1 製品構成

##### 3.1.1 Levelflex FMP56/FMP57

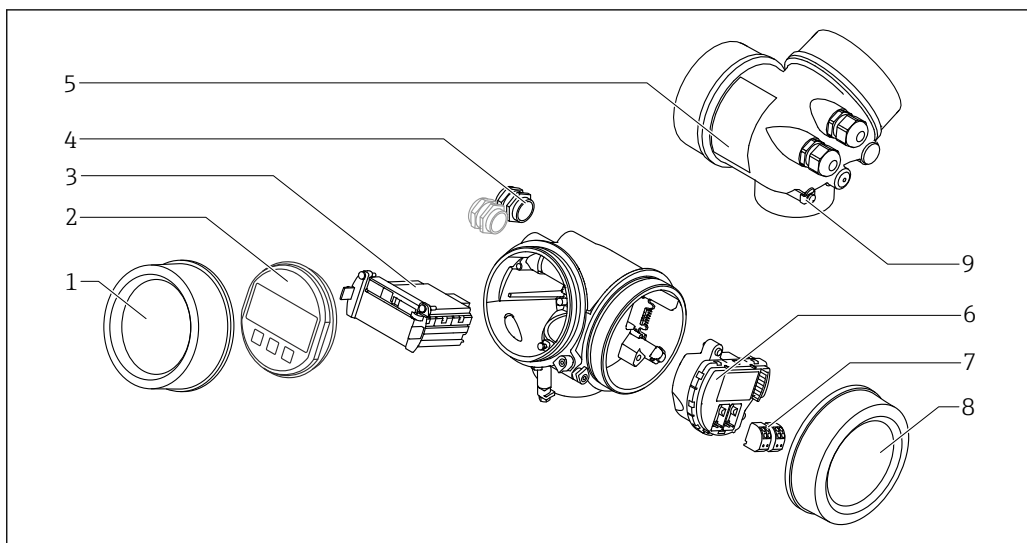


A0012470

図 1 Levelflex の構造

- 1 電子部ハウジング
- 2 プロセス接続部 (例として: フランジ)
- 3 ローププローブ
- 4 プローブ終端ウェイト
- 5 ロッドプローブ

### 3.1.2 電子部ハウジング



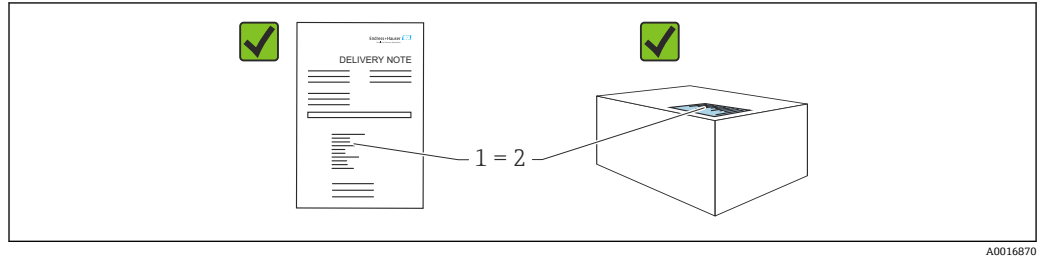
A0012422

図 2 電子回路部ハウジングの構成

- 1 表示部のカバー
- 2 表示モジュール
- 3 メイン電子モジュール
- 4 ケーブルグラウンド（機器のバージョンに応じて 1 または 2）
- 5 銘板
- 6 I/O 電子モジュール
- 7 端子（ばね荷重端子、取外可能）
- 8 端子部カバー
- 9 接地端子

## 4 受入検査および製品識別表示

### 4.1 納品内容確認



納品内容確認に際して、以下の点をチェックしてください。

- 発送書類のオーダーコード (1) と製品ステッカーのオーダーコード (2) が一致するか？
- 納入品に損傷がないか？
- 銘板のデータがご注文の仕様および発送書類と一致しているか？
- ドキュメントはあるか？
- 必要に応じて (銘板を参照) : 安全上の注意事項 (XA) が提供されているか？



1 つでも条件が満たされていない場合は、弊社営業所もしくは販売代理店にお問い合わせください。

### 4.2 製品識別表示

機器を識別するには以下の方法があります。

- 銘板の仕様
- 納品書に記載された拡張オーダーコード (機器仕様コードの明細付き)
- ▶ デバイスビューワー ([www.endress.com/deviceviewer](http://www.endress.com/deviceviewer)) : 銘板のシリアル番号を入力します。
  - ↳ 機器に関するすべての情報が表示されます。
- ▶ Endress+Hauser Operations アプリ : 銘板のシリアル番号を手動入力するか、銘板の 2D マトリクスコードをスキャンしてください。
  - ↳ 機器に関するすべての情報が表示されます。

#### 4.2.1 銘板

法律で定められた記載情報および機器の関連情報は銘板に明記されています。以下に例を示します。

- 製造者識別
- オーダー番号、拡張オーダーコード、シリアル番号
- 技術データ、保護等級
- ファームウェアバージョン、ハードウェアバージョン
- 認定関連情報、安全上の注意事項 (XA) 参照
- データマトリクスコード (機器に関する情報)

#### 4.2.2 製造者所在地

Endress+Hauser SE+Co. KG  
Hauptstraße 1  
79689 Maulburg, Germany

製造場所：銘板を参照してください。

## 5 保管、輸送

### 5.1 保管温度

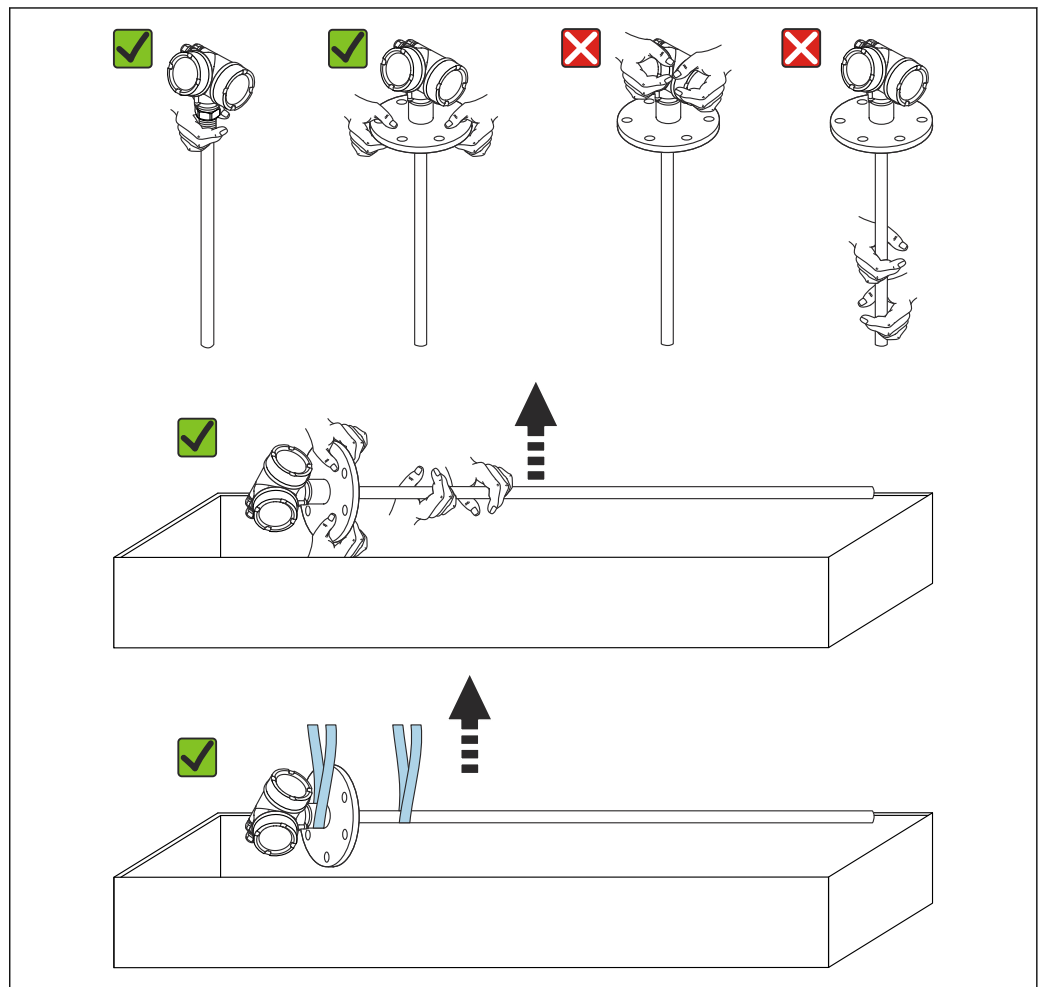
- 許容保管温度：-40～+80 °C (-40～+176 °F)
- 納入時の梱包材をご利用ください。

### 5.2 測定点への輸送

#### ⚠ 警告

ハウジングまたはプローブが損傷する、あるいは、折れる恐れがあります。  
けがに注意！

- ▶ 計測機器を測定点に搬送する場合は、納入時の梱包材を使用するか、プロセス接続部を持ってください。
- ▶ 吊上装置（吊り帯、アイボルトなど）は必ずプロセス接続部に固定し、絶対に電子部ハウジングまたはプローブで持ち上げないでください。機器が意図せずに傾いたり、滑ったりしないよう、機器の重心に注意してください。
- ▶ 18 kg (39.6 lbs) 以上の機器については、安全上の注意事項および輸送条件に従ってください (IEC 61010)。



A0043233

## 6 設置

### 6.1 取付要件

#### 6.1.1 適切な取付位置

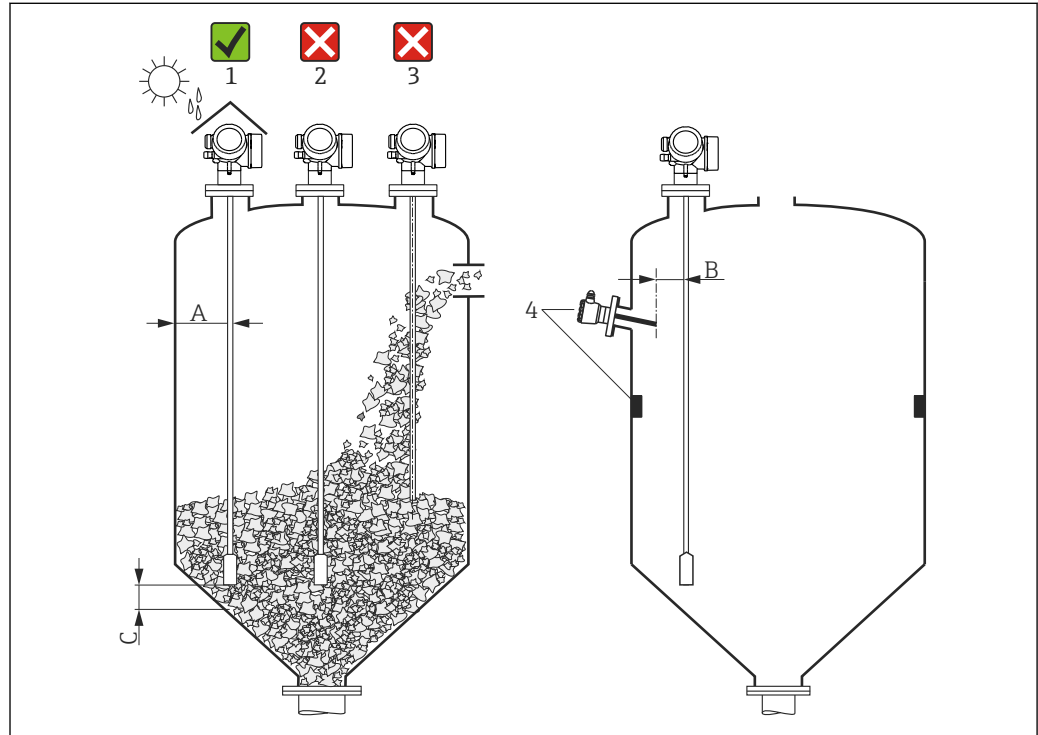


図 3 取付け位置

A0021468

#### 取付間隔に関する要件

- タンク壁とロッド/ローププローブとの距離 (A) :
  - 平らな金属壁の場合 : 50 mm (2 in) 以上
  - プラスチック壁の場合 : タンク外側の金属部品から 300 mm (12 in) 以上
  - コンクリート壁の場合 : 500 mm (20 in) 以上。そうでない場合は、測定範囲が減少する可能性があります。
- ロッドプローブと内部設置物 (3) との距離 (B) : 300 mm (12 in) 以上
- 複数の Levelflex を使用する場合 :
  - センサ軸間の最小距離は 100 mm (3.94 in) です。
- プローブ終端とタンクの底からの距離 (C) :
  - ローププローブ : 150 mm (6 in) 以上
  - ロッドプローブ : 10 mm (0.4 in) 以上



### その他の取付要件

- 屋外に設置する場合は、厳しい気象条件から機器を保護するために日除けカバー (1) を使用できます。
- 金属タンクに設置する場合は、不要反射が強くなるため、プローブはタンク中心 (2) に取り付けないことを推奨します。  
どうしても中心の取付位置が避けられない場合は、機器の設定後に不要反射の抑制 (マッピング) を実施してください。
- 投入時に幕が形成される位置 (3) にはプローブを取り付けしないでください。
- 設置時や運転中にローププローブが折れ曲がらないように (例: 測定物がサイロ壁に向かって移動した結果)、適切な取付位置を選定してください。
- プローブは、運転中に損傷していないか定期的に確認する必要があります。

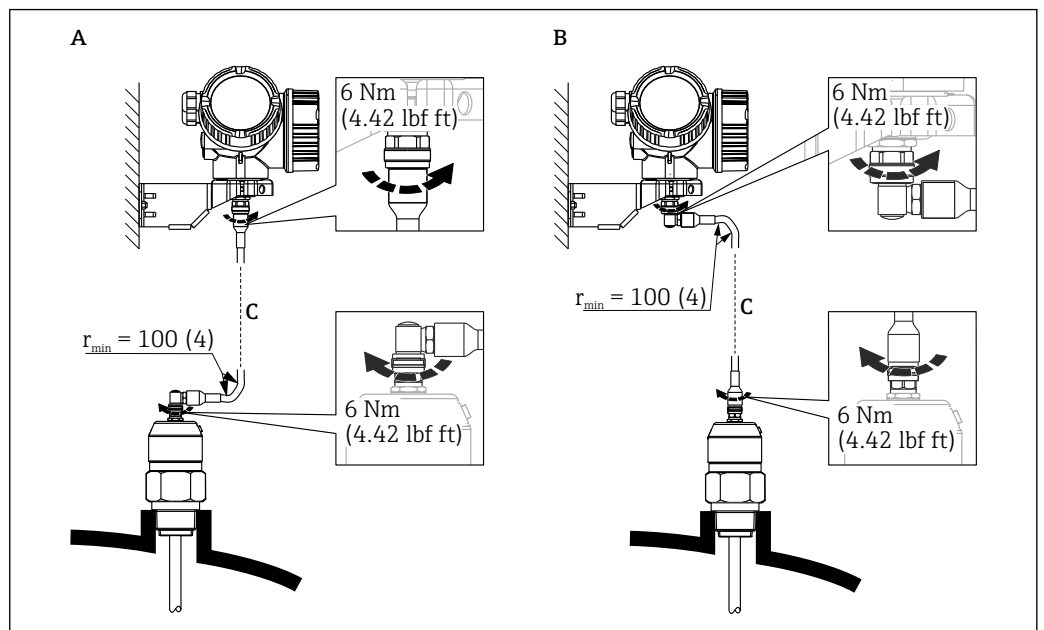
**i** 吊り下げ式のローププローブの場合 (プローブ終端が底に固定されていない)、ローププローブと内部設置物の距離は、測定物が動くことで変化する可能性があるため、300 mm (12 in) 以下にできません。測定物の比誘電率  $\epsilon_r = 1.8$  以上であれば、プローブのウェイトとタンクの円錐部が接触することがあっても測定には影響しません。

**i**ハウジングをくぼみ (コンクリート製の天井など) に取り付ける場合は、端子部/表示部カバーと壁の間に 100 mm (4 in) 以上の距離を確保してください。そうでない場合は、設置後に端子部/表示部にアクセスできなくなります。

### 6.1.2 制限された条件下での取付け

#### 分離型プローブの取付け

分離型プローブの機器バージョンは、取付けスペースが制限されるアプリケーションに最適です。この場合、電子部ハウジングはプローブとは別の位置に取り付けられます。



- A プローブ側に角度付きプラグ  
 B 電子部ハウジング側に角度付きプラグ  
 C 注文したリモートケーブルの長さ

- 製品構成、仕様コード 600「プローブ型式」：
    - バージョン MB「分離型センサ、3 m ケーブル」
    - バージョン MC「分離型センサ、6 m ケーブル」
    - バージョン MD「分離型センサ、9 m ケーブル」
  - これらのバージョンには、接続ケーブルが同梱されます。  
最小曲げ半径：100 mm (4 inch)
  - これらのバージョンには、電子部ハウジング用の取付ブラケットが同梱されます。取付オプション：
    - 壁面取付け
    - DN32～DN50 (1¼～2 inch) の柱またはパイプに取付け
  - 接続ケーブルには、ストレートプラグおよび角度付きプラグ (90°) 各 1 つが付いています。現場の状況に応じて、角度付きプラグをプローブ側または電子部ハウジング側に接続できます。
- i** プローブ、電子モジュール、接続ケーブルは相互に互換性があり、共通のシリアル番号が付いています。接続する際には、必ず、シリアル番号が同じ部品同士を接続してください。

### 6.1.3 プローブの機械的負荷に関する注意事項

#### 引張荷重

粉体によりローププローブに張力がかかります。それは、以下によって増加します。

- プローブ長 (すなわち測定物に覆われる部分の最大長さ)
- 測定物の粉体密度
- サイロ直径
- ローププローブの直径

張力は測定物の流動性にも大きく左右されるため、測定物の粘度が高い場合や塊が形成される恐れがある場合は、より高い安全率が必要です。危険性が高い場合は、4 mm (0.16 in) ロープの代わりに 6 mm (0.24 in) ロープの使用を推奨します。

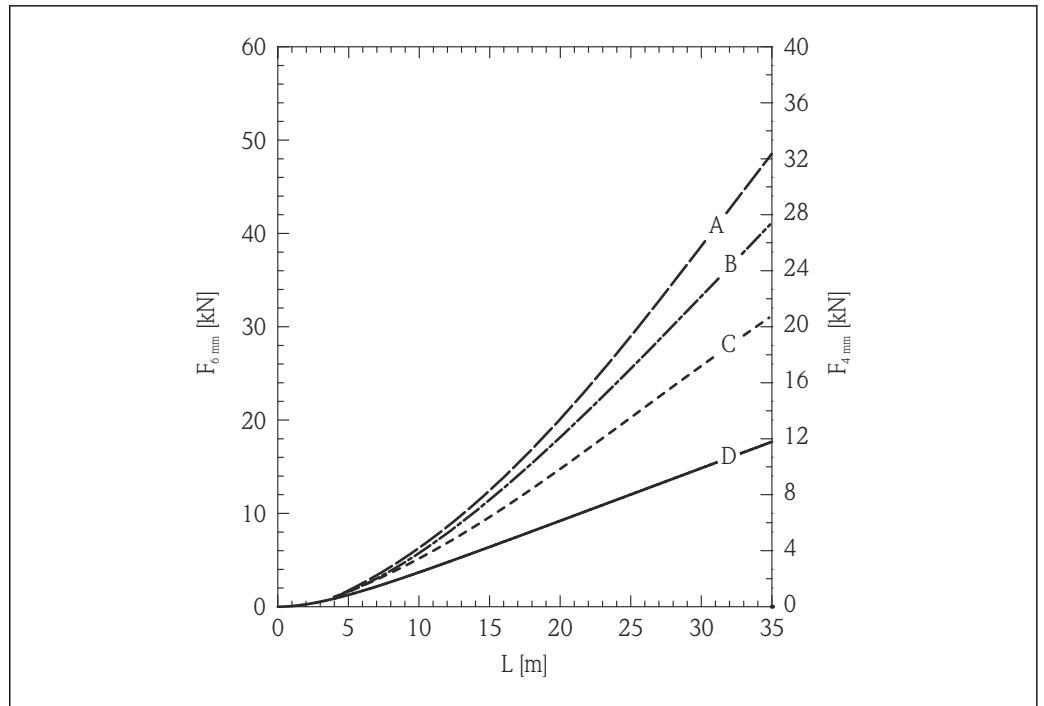
サイロの天井にも同様の張力がかかります。固定されたロープにかかる張力の方が常に大きくなりますが、これを計算することはできません。プローブの許容引張荷重に注意してください。

張力を低減する方法：

- プローブを短縮します。
- 最大引張荷重を超過した場合は、非接触式の超音波またはレーザー式レベル計の使用を検討してください。

以下のグラフは、一般的な粉体の代表的な荷重を基準値として示しています。以下の条件で計算されています。

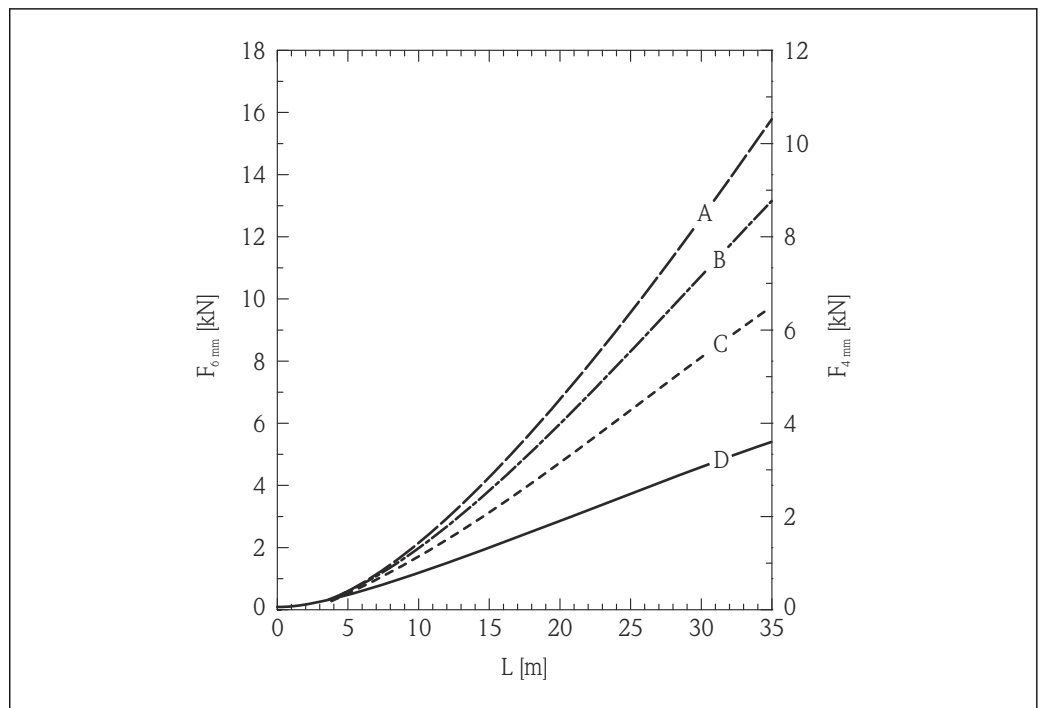
- サイロ円筒部の計算は DIN 1055, Part 6 に準拠
- プローブは吊り下げ式 (プローブ終端は底に固定されていない)
- 自由流動性のある粉体、たとえば質量流量の場合、中心流量を計算することは不可能です。粉体の塊が崩落した場合、相当高い負荷がかかる可能性があります。
- 張力仕様には安全率 2 (すでに DIN 1055 に盛り込まれている安全率に追加して) が含まれており、流れやすい粉体の標準的な変動範囲が補償されます。



A0017170

図 4 平滑な壁面の金属製サイロ内にケイ砂がある場合；レベル L に応じたロープ径 6 mm (0.24 in) および 4 mm (0.16 in) の引張荷重

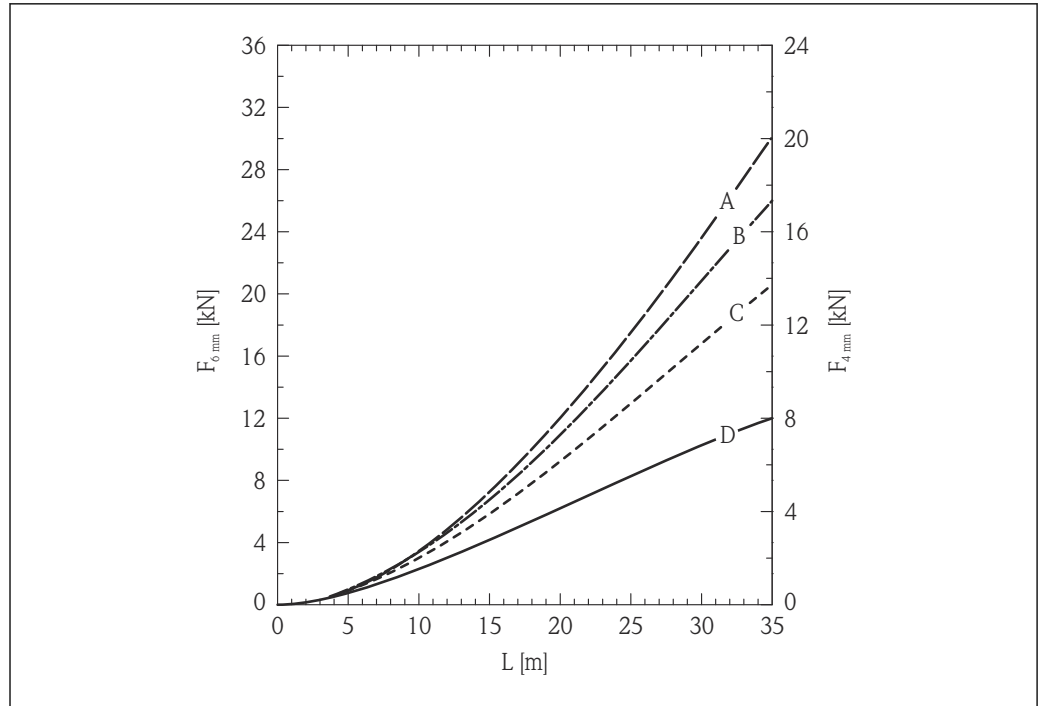
- A サイロ直径 12 m (40 ft)
- B サイロ直径 9 m (30 ft)
- C サイロ直径 6 m (20 ft)
- D サイロ直径 3 m (10 ft)



A0017171

図 5 平滑な壁面の金属製サイロ内にポリエチレンペレットがある場合；レベル L に応じたロープ径 6 mm (0.24 in) および 4 mm (0.16 in) の引張荷重

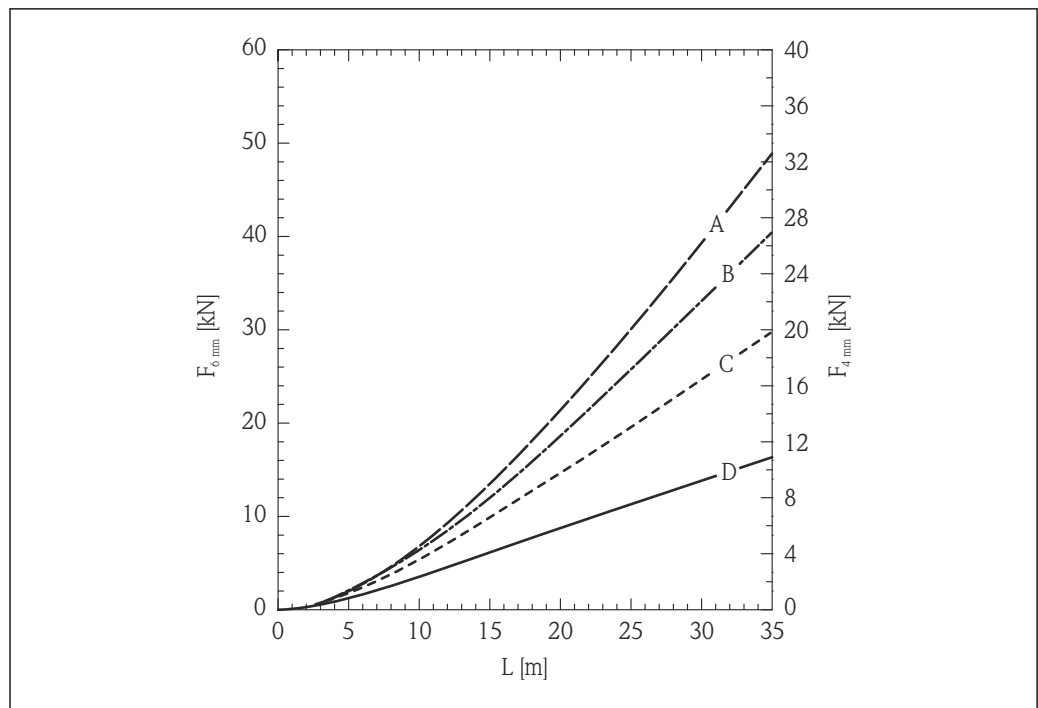
- A サイロ直径 12 m (40 ft)
- B サイロ直径 9 m (30 ft)
- C サイロ直径 6 m (20 ft)
- D サイロ直径 3 m (10 ft)



A0017172

図 6 平滑な壁面の金属製サイロ内に小麦がある場合；レベルLに応じたロープ径 6 mm (0.24 in) および 4 mm (0.16 in) の引張荷重

- A サイロ直径 12 m (40 ft)
- B サイロ直径 9 m (30 ft)
- C サイロ直径 6 m (20 ft)
- D サイロ直径 3 m (10 ft)



A0017173

図 7 平滑な壁面の金属製サイロ内にセメントがある場合；レベルLに応じたロープ径 6 mm (0.24 in) および 4 mm (0.16 in) の引張荷重

- A サイロ直径 12 m (40 ft)
- B サイロ直径 9 m (30 ft)
- C サイロ直径 6 m (20 ft)
- D サイロ直径 3 m (10 ft)

### ローブプローブの許容引張荷重および破断荷重（サイロ天井）

**i** サイロの天井は、最大破断荷重に耐えられるように設計する必要があります。

#### FMP56

##### ローブ 4 mm (1/8 in)、SUS 316 相当

- 許容引張荷重 12 kN
- 最大破断荷重 20 kN

##### ローブ 6 mm (1/4 in)、PA > スチール

- 許容引張荷重 12 kN
- 最大破断荷重 20 kN

#### FMP57

##### ローブ 4 mm (1/8 in)、SUS 316 相当

- 許容引張荷重 12 kN
- 最大破断荷重 20 kN

##### ローブ 6 mm (1/4 in)、SUS 316 相当

- 許容引張荷重 30 kN
- 最大破断荷重 42 kN

##### ローブ 6 mm (1/4 in)、PA > スチール

- 許容引張荷重 12 kN
- 最大破断荷重 20 kN

##### ローブ 8 mm (1/3 in)、PA > スチール

- 許容引張荷重 30 kN
- 最大破断荷重 42 kN

### ロッドプローブの横応力（曲げ強度）

#### FMP57

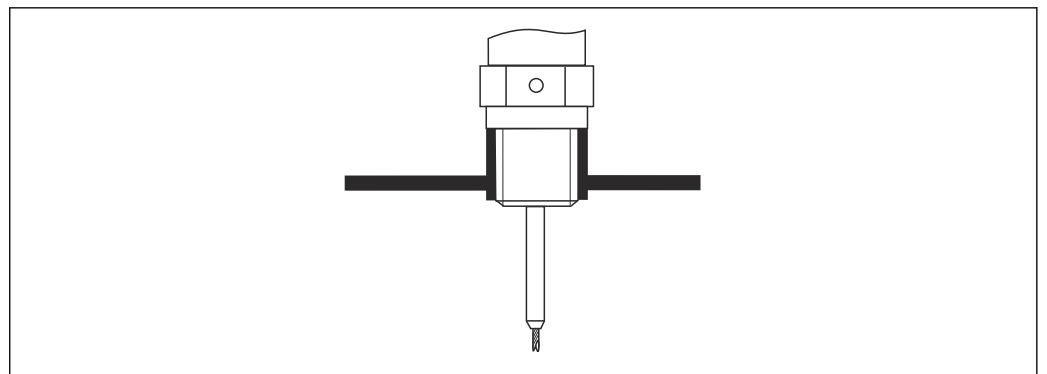
##### ロッド 16 mm (0.63 in)、SUS 316L 相当

曲げ強度 30 Nm

## 6.1.4 プロセス接続に関する情報

**i** プロブは、ネジ込み接続またはフランジを使用してプロセス接続部に取り付けます。この設置方法でプロブ終端が大きく移動してタンク底面や円錐部に時々接触する恐れがある場合は、プロブ下端を切断して位置を固定する必要があります。

### ネジ込み接続



8 ネジ込み接続による取付け；容器天井と同一平面上

A0015121

### シーリング

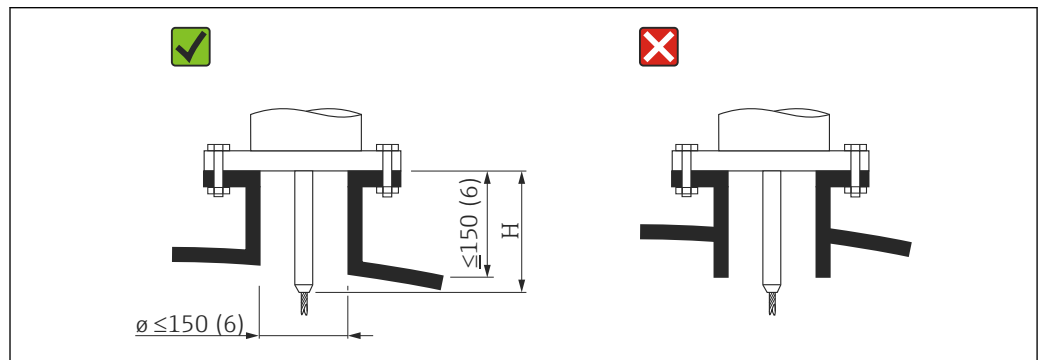
ネジおよびシールのタイプは、DIN3852 Part 2、ねじ込みプラグ、Form A に準拠します。

以下のシールリングタイプを使用できます。

- ネジ G $\frac{3}{4}$ " 用 : DIN7603 に準拠、寸法 27 mm × 32 mm
- ネジ G1 $\frac{1}{2}$ " 用 : DIN 7603 に準拠、寸法 48 mm × 55 mm

用途に対して適切な耐久性のある材質で、この規格に適合する Form A、C、D のシールリングを使用してください。

### ノズル取付け



H センタリングロッドまたはローププローブの固い部分の長さ

### FMP56

ロープ、 $\varnothing 4$  mm (0.16 in)

長さ H 120 mm (4.7 in)

### FMP57

ロープ、 $\varnothing 4$  mm (0.16 in)

長さ H 94 mm (3.7 in)

ロープ、 $\varnothing 6$  mm (0.24 in)

長さ H 135 mm (5.3 in)

- 許容されるノズル直径 :  $\le 150$  mm (6 in)  
これより大口径の場合、近い範囲の測定能力が低下する可能性があります。  
大口径のノズルについては、「ノズル  $\ge$  DN300 に取付け」セクションを参照してください。
- 許容されるノズル高さ :  $\le 150$  mm (6 in)  
これよりノズル高さがある場合、近い範囲の測定能力が低下する可能性があります。  
特別な場合は (必要に応じて)、ノズル高さを高くすることが可能です (「FMP57 用のロッド伸長パイプ/センタリングリング HMP40」セクションを参照)。
- リンギング効果を避けるために、ノズル終端をタンク天板と同一平面にする必要があります。

**i** 断熱材付きタンクの場合、凝縮液の形成を防ぐためにノズルも断熱する必要があります。

### FMP57 用のロッド伸長パイプ/センタリングリング HMP40

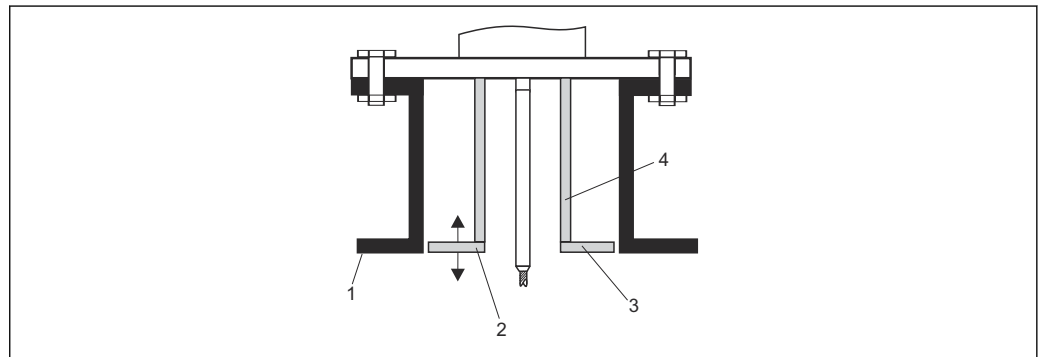
ローププローブ付きの FMP57 用に、ロッド伸長パイプ/センタリングリング HMP40 がアクセサリとして用意されています。ローププローブがノズルの下端と接触する場合は、これを使用する必要があります。

**i** アクセサリにはノズル高さに応じたロッド伸長パイプが含まれ、ノズルが近い場合や粉体で使用する場合にはセンタリングディスクも組み込まれます。この部品は機器本体とは別に納入されます。これに応じて、短いプローブ長を注文してください。

口径が小さいセンタリングディスク (DN40 および DN50) は、ディスク上のノズル内に大量の付着物が形成されない場合に限り、使用してください。ノズルに測定物が詰まらないようにしてください。

### ノズル ≥ DN300 に取付け

300 mm (12 in) 以上のノズルに設置することが避けられない場合は、近い範囲の干渉信号を防ぐため、下図に従って設置してください。

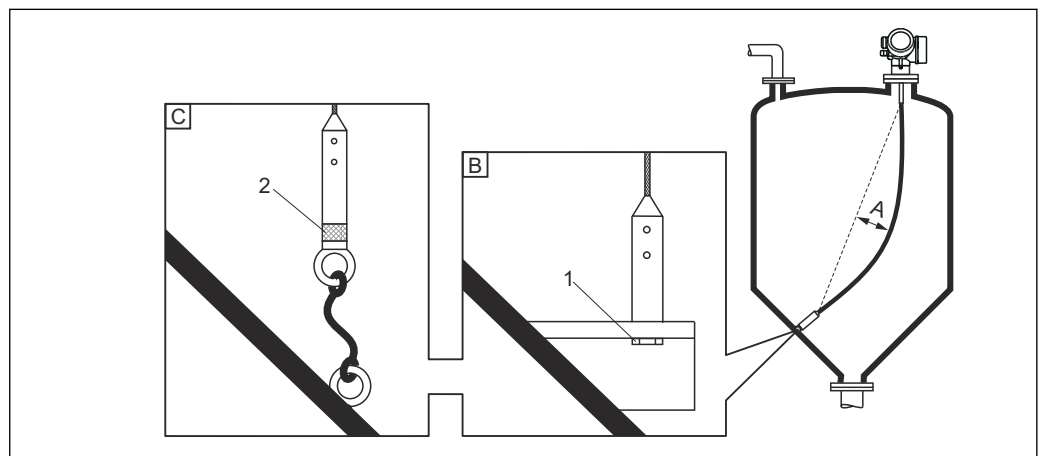


A0014199

- 1 ノズル下端
- 2 ノズル下端とほぼ同一平面上 (±50 mm)
- 3 プレート、ノズル  $\varnothing 300$  mm (12 in) = プレート  $\varnothing 280$  mm (11 in); ノズル  $\varnothing \geq 400$  mm (16 in) = プレート  $\varnothing \geq 350$  mm (14 in)
- 4 パイプ  $\varnothing 150 \sim 180$  mm

## 6.1.5 プローブの固定

### ローププローブの固定



A0012609

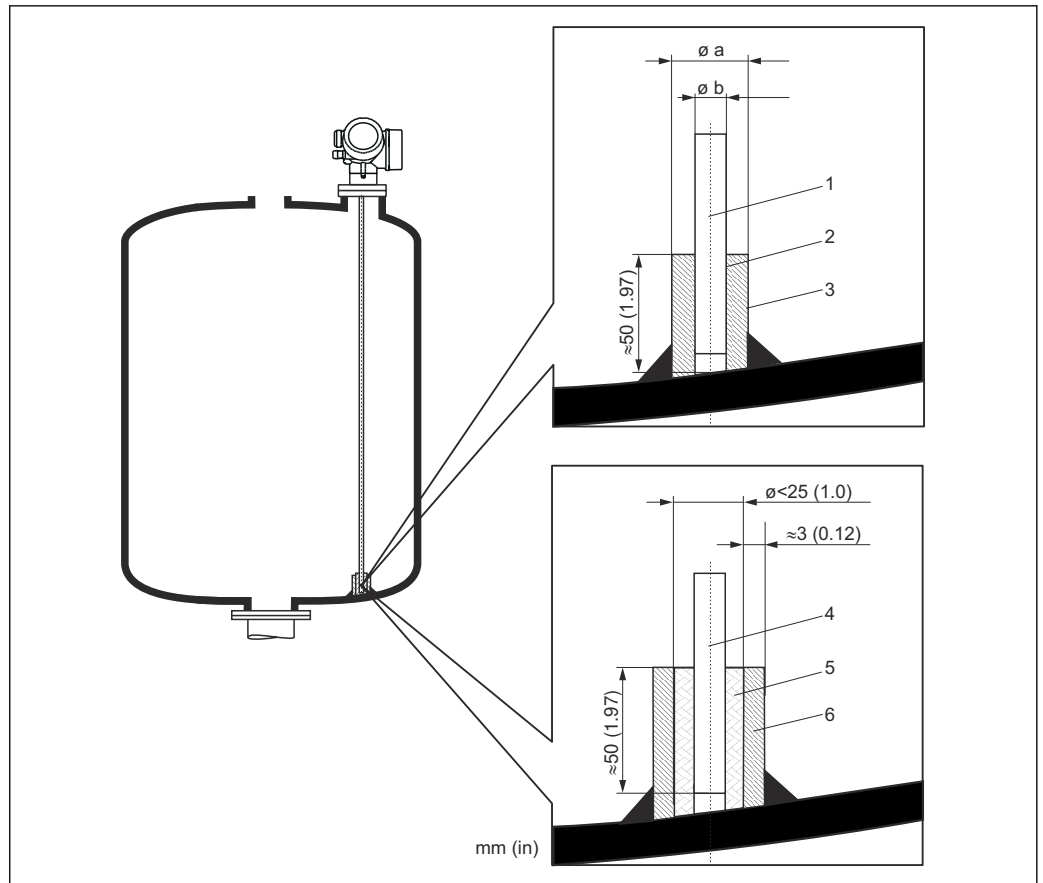
- A たるみ:  $\geq 10$  mm/m (0.12 in/ft) プローブ長
- B 確実に接地されたプローブ終端
- C 確実に絶縁されたプローブ終端
- 1 プローブウエイトのめねじ内の留め具
- 2 絶縁された固定キット

- 次の場合は、ローププローブ終端を固定または下に固定する必要があります。
  - プローブがタンク壁、円錐部、内部設置物/梁、その他の設置部品と一時的に接触する場合
  - プローブがコンクリート壁から 0.5 m (1.6 ft) 以内に接近する場合
- プローブウェイトには、プローブ終端を固定するためのめねじが用意されています。
  - ロープ 4 mm ( $\frac{1}{8}$  in)、SUS 316 相当：M14
  - ロープ 6 mm ( $\frac{1}{4}$  in)、SUS 316 相当：M20
  - ロープ 6 mm ( $\frac{1}{4}$  in)、PA > スチール：M14
  - ロープ 8 mm ( $\frac{1}{2}$  in)、PA > スチール：M20
- プローブを下に固定すると、引張荷重が高くなります。そのため、6 mm ( $\frac{1}{4}$  in) ローププローブの使用をお勧めします。
- 下に固定する場合は、プローブ終端を確実に接地するか、または確実に絶縁する必要があります。確実に絶縁された接続部でプローブを固定できない場合は、絶縁された固定キットを使用してください。
- プローブ終端を下に固定して接地する場合は、正のプローブ終端信号の検索を有効にする必要があります。そうしないと、自動プローブ長補正が行われません。  
ナビゲーション：エキスパート → センサ → EOP 評価 → EOP 検索モード  
設定：正の EOP 値 オプション
- 張力が極端に高くないよう（例：熱膨張により）、またロープ切断の危険性を避けるために、ロープはたるませてください。必要なたるみ： $\geq 10$  mm/m (0.12 in/ft) ロープ長。  
ローププローブの許容引張荷重に注意してください。

#### ロッドプローブの固定

- WHG 認証の場合：プローブ長が 3 m (10 ft) 以上の場合は支持が必要です。
- 一般に、水平方向の流れがある場合（例：攪拌機により）や振動が激しい場合は、ロッドプローブを固定しなければなりません。
- ロッドプローブは、必ずプローブ終端を直接固定してください。





A0012607

測定単位 mm (in)

- 1 ロッドプローブ、コーティングなし
- 2 スリーブとロッドを確実に電気接触させるため穴径が大きすぎないスリーブ
- 3 短い金属パイプ (例：溶接固定)
- 4 ロッドプローブ、コーティングあり
- 5 プラスチックスリーブ (例：PTFE、PEEK、PPS)
- 6 短い金属パイプ (例：溶接固定)

**注記**

プローブ終端の接地が不十分だと、正しく測定されない場合があります。

- ▶ スリーブとロッドプローブを確実に電気接触させるため穴径が大きすぎないスリーブを使用してください。

**注記**

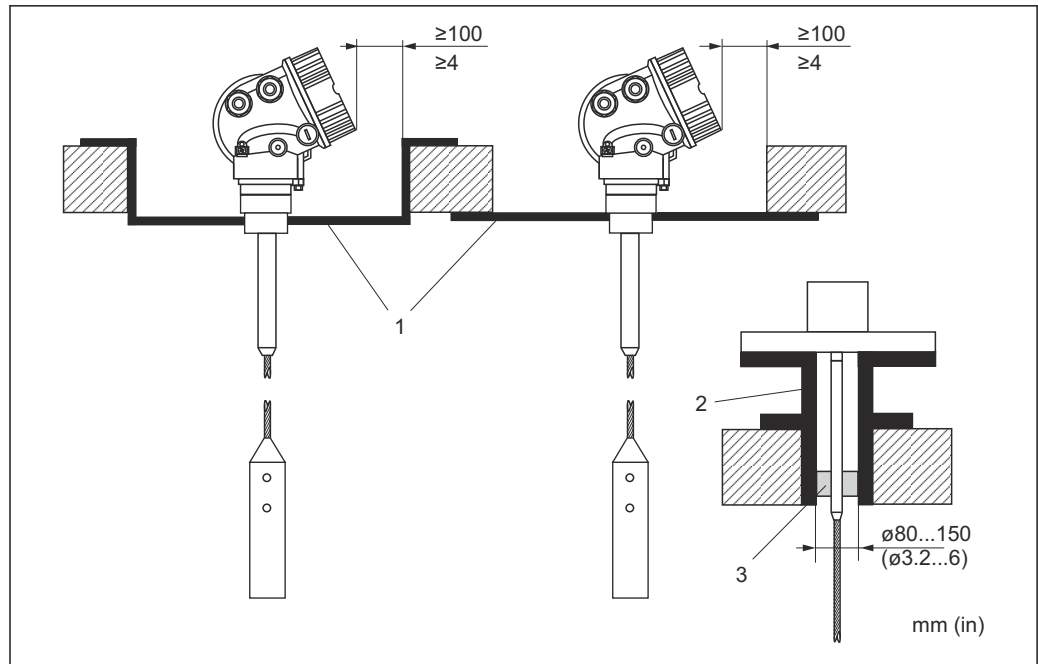
溶接によりメイン電子モジュールが損傷する可能性があります。

- ▶ 溶接作業を行う前に：ロッドプローブを接地し、電子モジュールを取り外してください。

### 6.1.6 特別な設置状況

#### コンクリートサイロ

たとえば、厚いコンクリート天井に設置する場合は、天井下端と同一平面にする必要があります。また、サイロ天井の下端から突き出していないパイプ内にプローブを設置することも可能です。パイプは可能な限り短くする必要があります。推奨の設置方法については、下図を参照してください。



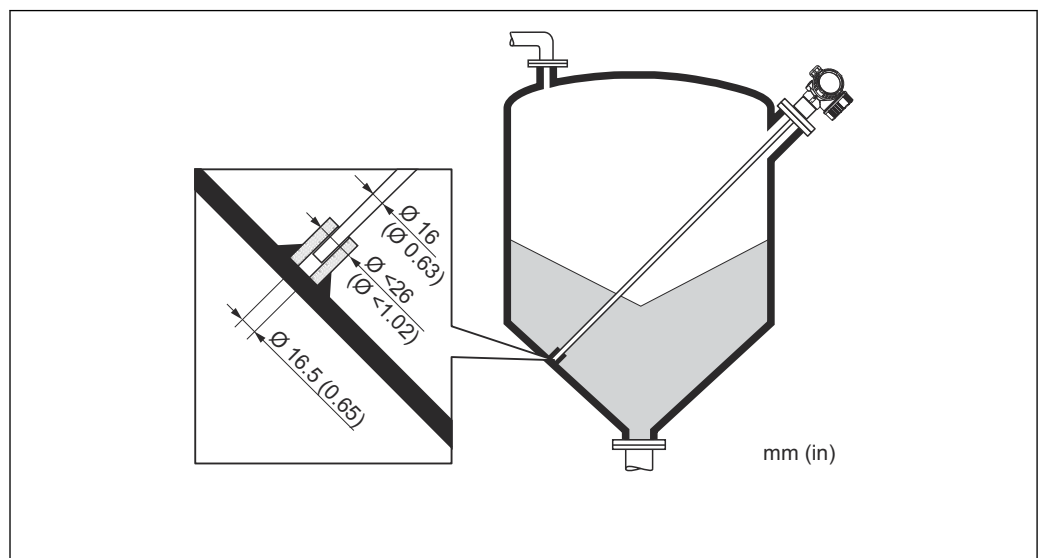
A0014138

- 1 金属板
- 2 金属パイプ
- 3 ロッド伸長パイプ/センタリングリング HMP40 (「アクセサリ」を参照)

**i** ロッド伸長パイプ/センタリングリング (アクセサリ) を使用した設置 :

激しく粉塵が発生すると、センタリングディスクの裏側に付着物が形成されます。その結果、不要反射が生じます。その他の設置方法については、弊社営業所もしくは販売代理店にお問合せください。

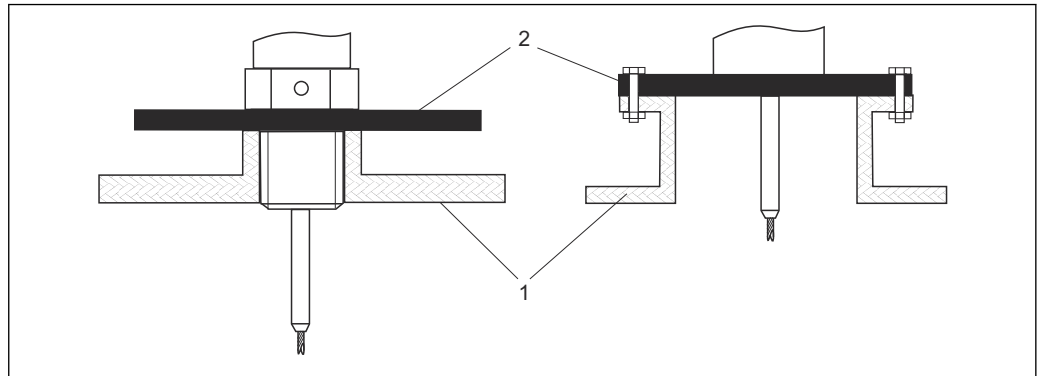
**側壁からの取り付け**



A0014140

- 上方からの設置が不可能な場合は、本機器を側面から取り付けることもできます。
- この場合は、ローププローブを必ず固定してください。
- 横方向からの許容応力を超える場合は、ロッドプローブとコアキシャルプローブを支持してください。
- ロッドプローブは、必ずプローブ終端を固定してください。

### 非金属タンク



A0012527

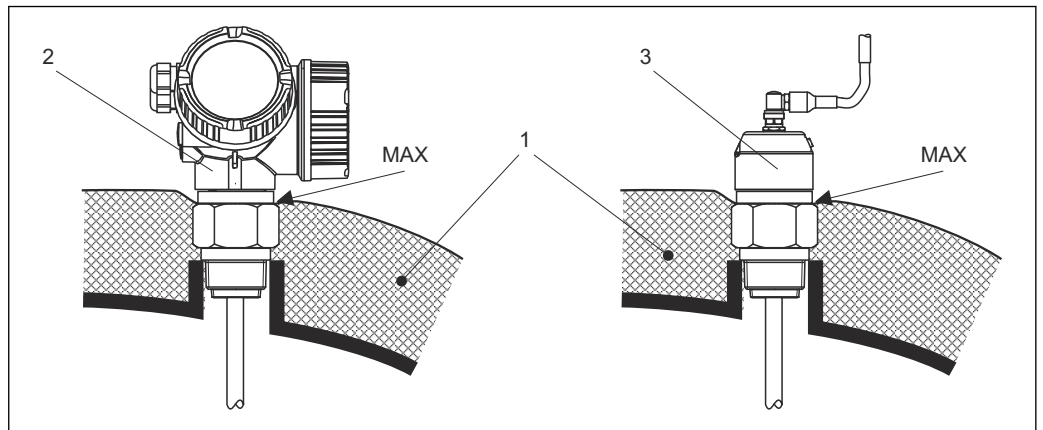
- 1 非金属タンク
- 2 金属板または金属フランジ

非金属タンクに設置した場合に、最適な測定結果を保証するため：

- 金属フランジ付きの機器を使用してください（最小サイズ DN50/2"）。
- あるいは、直径 200 mm (8 in) 以上の金属板をプローブに対して直角にプロセス接続に取り付けます。

### 断熱材付きタンク

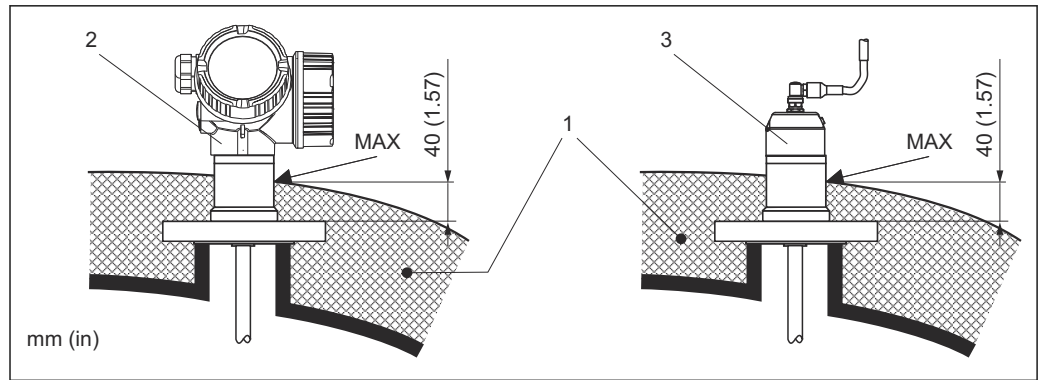
- i** プロセス温度が高い場合は、熱の放射や伝達により電子回路部が過熱しないよう、機器をタンク断熱部 (1) に設置してください。断熱材は図の「MAX」と示した位置を超えないようにしてください。



A0014653

### 図 9 プロセス接続 (ネジ)

- 1 タンク断熱材
- 2 一体型機器
- 3 センサ、分離型



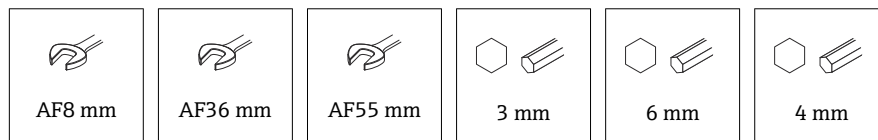
A0014654

図 10 プロセス接続 (フランジ) - FMP57

- 1 タンク断熱材
- 2 一体型機器
- 3 センサ、分離型

## 6.2 機器の取付け

### 6.2.1 ツールリスト



- ローププローブを切断する場合：のこぎりまたはボルトカッターを使用
- ロッドプローブまたはコアキシャルプローブを切断する場合：のこぎりを使用
- フランジおよびその他のプロセス接続の場合：適切な取付工具を使用

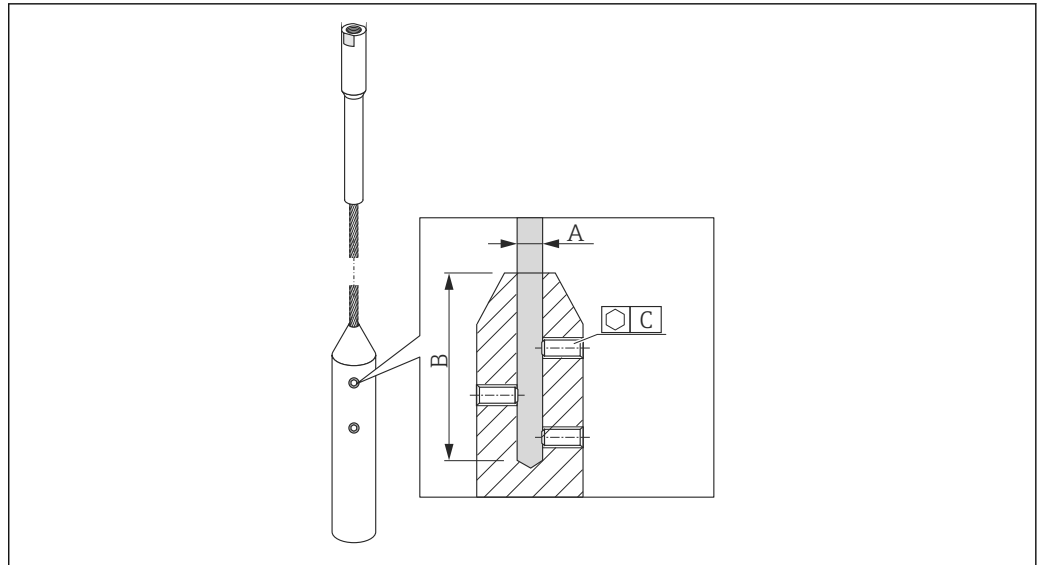
### 6.2.2 プローブの切断

#### ロッドプローブの切断

容器底面または排出円錐部との距離が 10 mm (0.4 in) 未満の場合、ロッドプローブを切断する必要があります。その場合は、ロッドプローブの下部終端をのこぎりで切断します。

#### ローププローブの切断

容器底面または排出円錐部との距離が 150 mm (6 in) 未満の場合、ローププローブを切断する必要があります。



A0021693

#### ロープ材質 SUS 316 相当

- A :  
4 mm (0.16 in)
- B :  
40 mm (1.6 in)
- C :  
3 mm; 5 Nm (3.69 lbf ft)

#### ロープ材質 SUS 316 相当

- A :  
6 mm (0.24 in)
- B :  
70.5 mm (2.78 in)
- C :  
4 mm; 15 Nm (11.06 lbf ft)

#### ロープ材質 PA > スチール

- A :  
6 mm (0.24 in)
- B :  
40 mm (1.6 in)
- C :  
3 mm; 5 Nm (3.69 lbf ft)

#### ロープ材質 PA > スチール

- A :  
8 mm (0.31 in)
- B :  
70.5 mm (2.78 in)
- C :  
4 mm; 15 Nm (11.06 lbf ft)

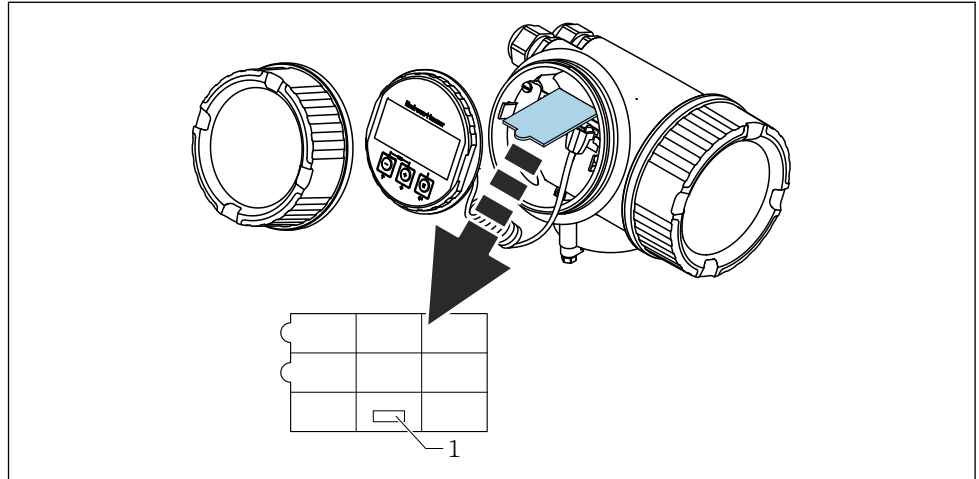
1. 六角レンチを使用して、ロープウエイトの止めネジを緩めます。注意：止めネジは、誤って緩まないようにするため、クランプコーティングが施されています。そのため、ネジを緩めるには、より高いトルクが必要です。
2. 緩めたロープをウエイトから取り外します。
3. 新しいロープ長を測ります。
4. ロープの切断する位置に粘着テープを巻き、飛散を防止します。
5. ロープをのこぎりで直角に切断するか、またはボルトカッターで切断します。

6. ロープをウェイトに完全に挿入します。
7. 止めネジを元の位置にねじ込みます。止めネジにはクランプコーティングが施されているため、緩み止め剤を塗布する必要ありません。

### 新しいプローブ長の入力

プローブの切断後：

1. **プローブ設定** サブメニューに移動し、プローブ長の補正を行います。
- 2.



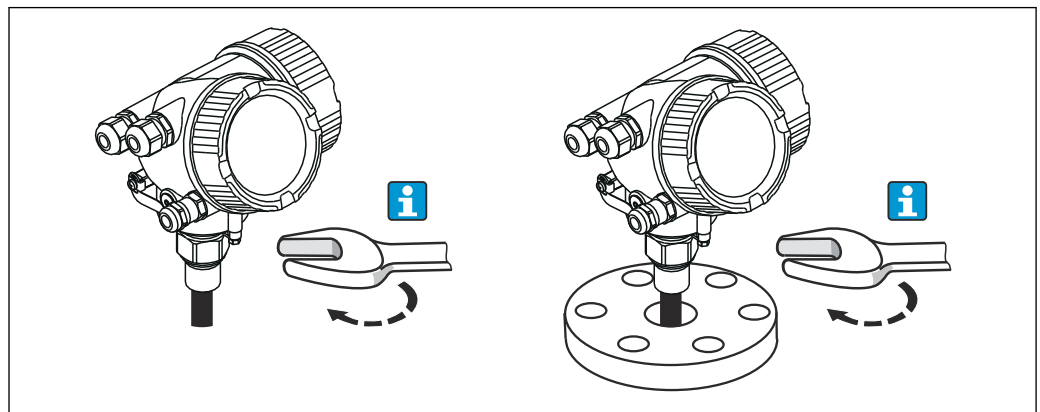
A0014241

1 新しいプローブ長のフィールド

ドキュメンテーションのため：電子部ハウジング内の機器本体ディスプレイでクイックリファレンスガイドを使って新しいプローブ長を入力します。

## 6.2.3 機器の取付け

### ネジ込み接続付き機器の取付け



A0012528

ネジ込み接続付きの機器をスリーブまたはフランジにねじ込み、スリーブ/フランジを介してプロセス容器に固定します。

- i** ■ ねじ込むときには、六角ボルトのみを回してください。
  - ネジ  $\frac{3}{4}$ " : 36 mm
  - ネジ  $1\frac{1}{2}$ " : 55 mm
- 最大許容締付けトルク :
  - ネジ  $\frac{3}{4}$ " : 45 Nm
  - ネジ  $1\frac{1}{2}$ " : 450 Nm
- 付属のアラミド繊維製シールと 4 MPa (580 psi) の圧力を使用する場合の推奨トルク (FMP51 の場合のみ、FMP54 にはシールは付属しません)
  - ネジ  $\frac{3}{4}$ " : 25 Nm
  - ネジ  $1\frac{1}{2}$ " : 140 Nm
- 金属タンクに設置する場合は、プロセス接続とタンクの間で金属がしっかり接触していることを確認してください。

### フランジ付き機器の取付け

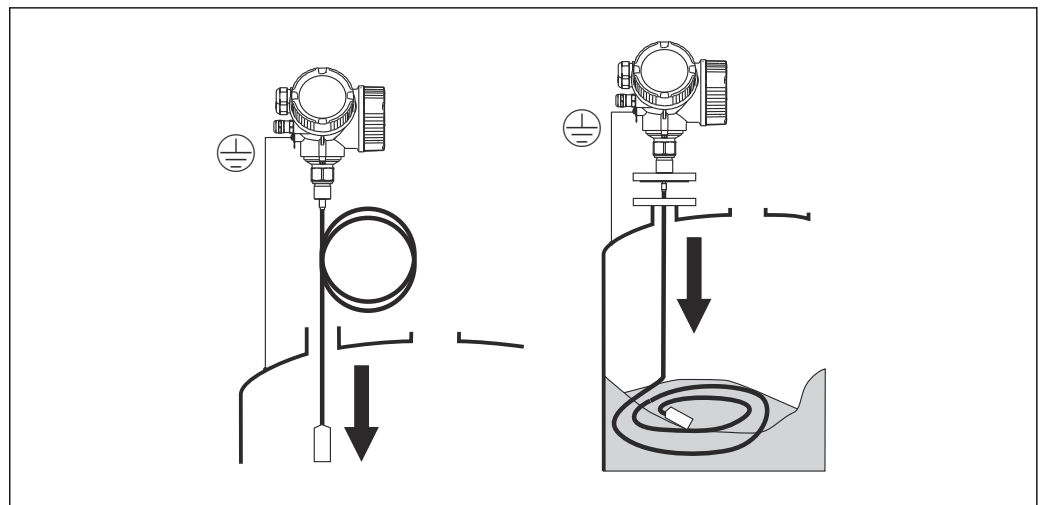
機器の取付けにシールを使用する場合は、プロセスフランジとプローブフランジを確実に電気接触させるためにコーティングされていない金属ネジを使用してください。

### ローププローブの取付け

#### 注記

静電気放電により電子モジュールが損傷する可能性があります。

- ▶ ローププローブをタンクへ下ろす前に、ハウジングを接地してください。



A0012529

ローププローブをタンクへ下ろすときは、以下に注意してください。

- ローププローブをゆっくりと解いてタンクへ慎重に下ろします。
- ロープが折れ曲がらないように注意してください。
- タンクの内部設置物を損傷させる可能性があるため、ウェイトが制御されずに揺れ動くことがないようにしてください。

#### **i** 一部充填されたサイロへのローププローブの取付け

サイロに Levelflex を後付けする場合、サイロを必ず空にできるとは限りません。容器が  $\frac{2}{3}$  以上空になっている場合は、一部充填されたサイロにローププローブを取り付けることが可能です。この場合、可能であれば、取付け後に目視確認を行ってください。サイロを空にするときにロープが絡まったり、結ばれたりしないようにしてください。正確な測定を行うには、ローププローブを完全に伸ばして吊り下げる必要があります。

## 6.2.4 「センサ、分離型」バージョンの取付け

**i** このセクションは、「プローブ型式」=「センサ、分離型」（仕様コード 600、バージョン MB/MC/MD）バージョンの機器にのみ適用されます。

「プローブ型式」=「分離型」バージョンには、以下が同梱されます。

- プロセス接続部付きプローブ
- 電子部ハウジング
- 電子部ハウジングの壁または支柱取付用の取付ブラケット
- 接続ケーブル（注文した長さ）。ケーブルには、ストレートプラグおよび角度付きプラグ（90°）各1つが付いています。現場の状況に応じて、角度付きプラグをプローブ側または電子部ハウジング側に接続できます。

### ⚠ 注意

機械的応力により接続ケーブルのプラグが損傷したり、緩んだりする可能性があります。

- ▶ 接続ケーブルを接続する前に、プローブと電子部ハウジングをしっかりと取り付けてください。
- ▶ 接続ケーブルは機械的応力がかからないように敷設します。最小曲げ半径：100 mm (4 in)。
- ▶ ケーブルを接続する場合は、角度付きプラグを接続する前にストレートプラグを接続します。両方のプラグのユニオンナットのトルク：6 Nm。

**i** プローブ、電子モジュール、接続ケーブルは相互に互換性があり、共通のシリアル番号が付いています。接続する際には、必ず、シリアル番号が同じ部品同士を接続してください。

強い振動が発生する場合は、プラグインコネクタに緩み止め剤（例：ロックタイト 243）を使用することも可能です。

### 電子部ハウジングの取付け

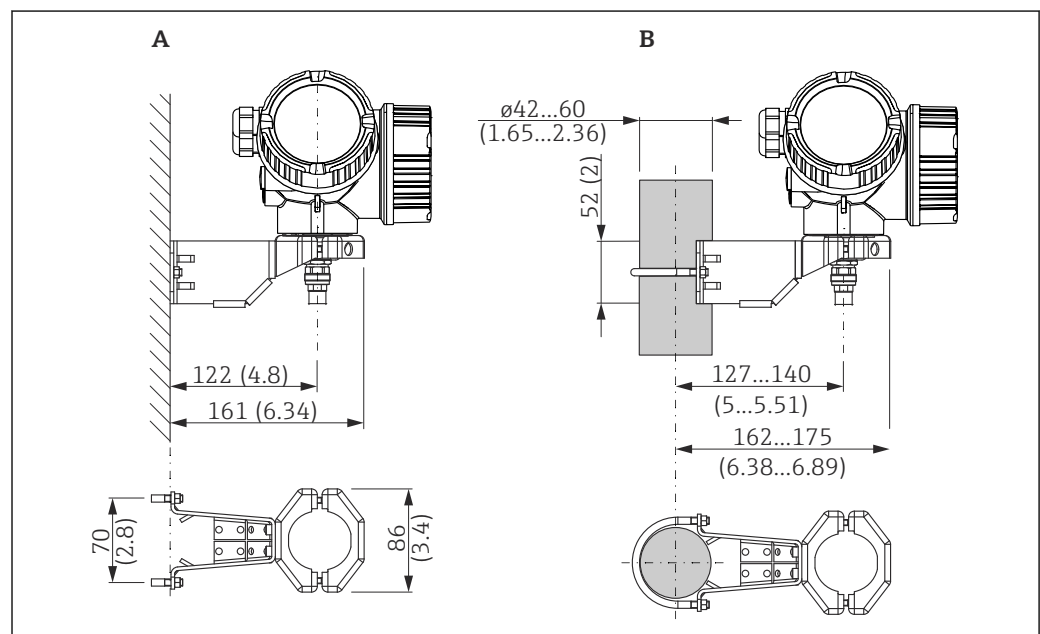
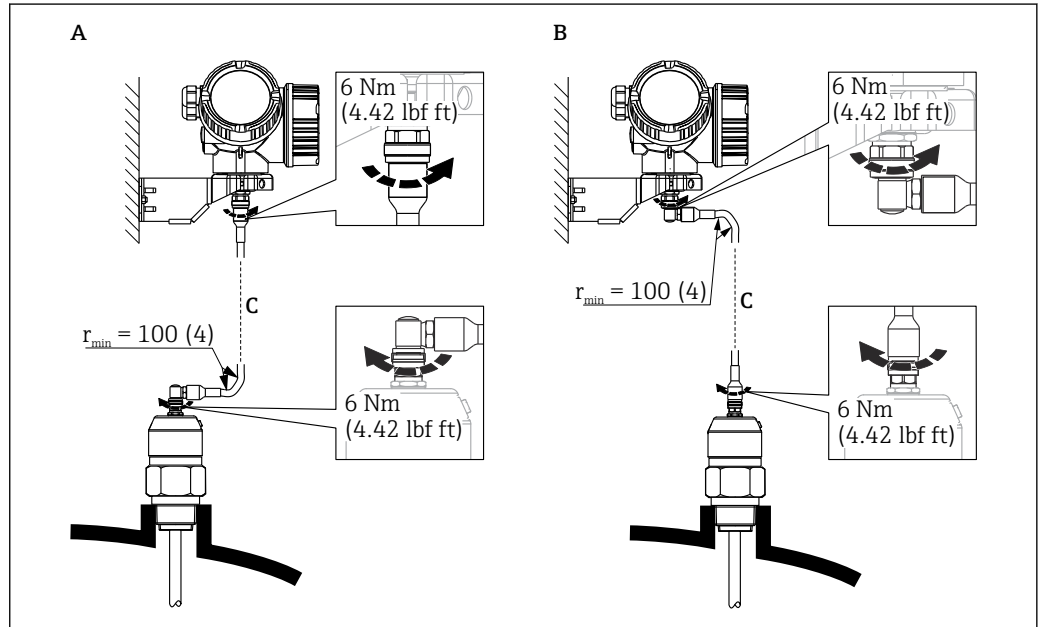


図 11 取付ブラケットを使用した電子部ハウジングの取付け。測定単位 mm (in)

- A 壁面取付け
- B 支柱取付け



## 接続ケーブルの接続



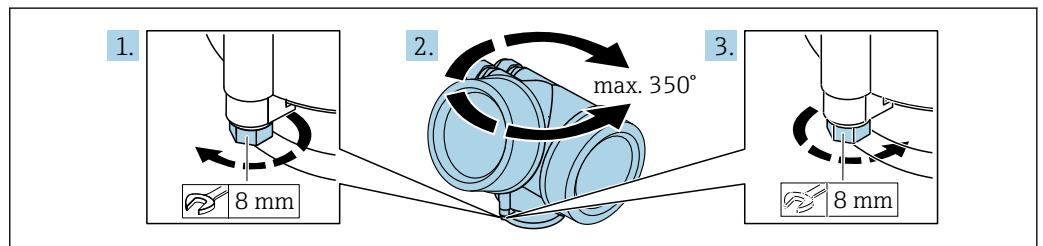
A0014794

図 12 接続ケーブルの接続。ケーブルは、以下の方法で接続できます。測定単位 mm (in)

- A プローブ側に角度付きプラグ
- B 電子部ハウジング側に角度付きプラグ
- C 注文したりモートケーブルの長さ

## 6.2.5 変換器ハウジングの回転

端子部や表示モジュールにアクセスしやすくするため、変換器ハウジングを回転させることが可能です。

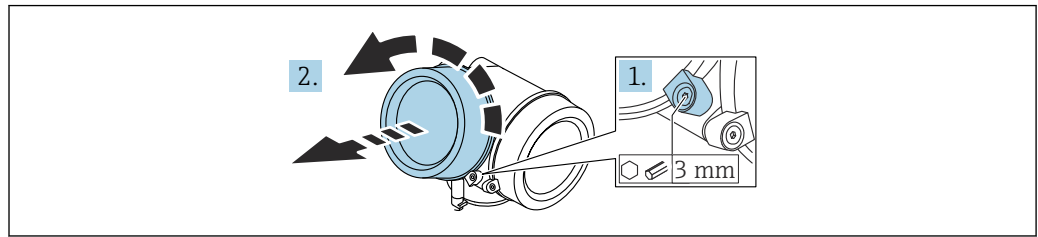


A0032242

1. オープンエンドスパナを使用して固定ネジを緩めます。
2. ハウジングを必要な方向に回転させます。
3. 固定ねじを締め付けます（プラスチックハウジングの場合：1.5 Nm、アルミニウムまたはステンレスハウジングの場合：2.5 Nm）。

## 6.2.6 表示部の回転

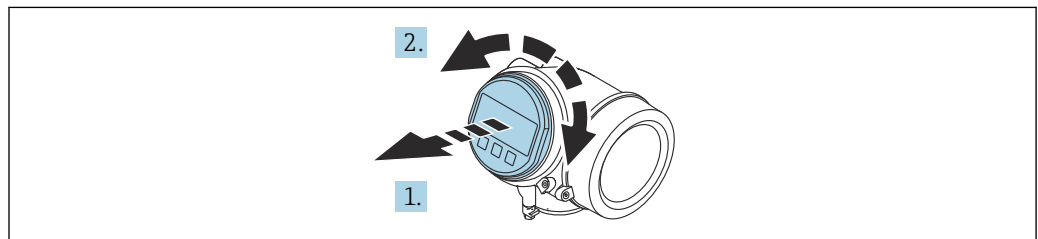
### カバーを開ける



A0021430

1. 表示部カバーの固定クランプのネジを六角レンチ (3 mm) を使用して緩め、クランプを 90° 反時計回りに回します。
2. 表示部カバーを外してカバーシールを確認し、必要に応じて交換します。

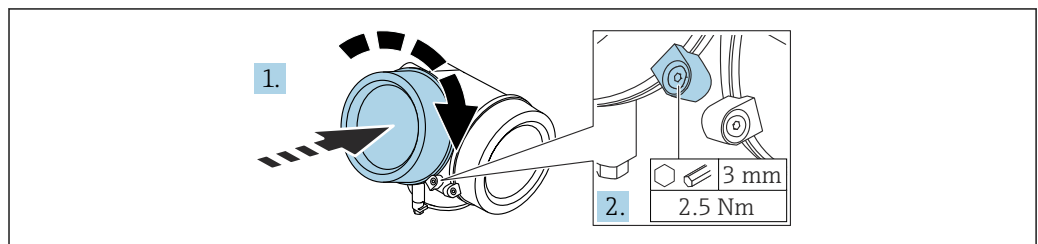
### 表示モジュールの回転



A0036401

1. 表示モジュールを慎重に回転させて引き抜きます。
2. 表示モジュールを必要な位置に回転させます (両方向に最大  $8 \times 45^\circ$ )。
- 3.ハウジングとメイン電子モジュール間の隙間にコイルケーブルを収納し、表示モジュールを電子部コンパートメントにかみ合うまで差し込みます。

### 表示部のカバーを閉じる



A0021451

1. 表示部のカバーをねじ込みます。
2. 固定クランプを時計回りに 90° 回して、六角レンチ (3 mm) を使用して表示部カバーの固定クランプのネジを 2.5 Nm で締め付けます。

## 6.3 設置状況の確認

- 機器は損傷していないか (外観検査) ?
- 測定点の識別番号とそれに対応する銘板は正しいか (外観検査) ?
- 機器が降雨や日光から保護されているか ?

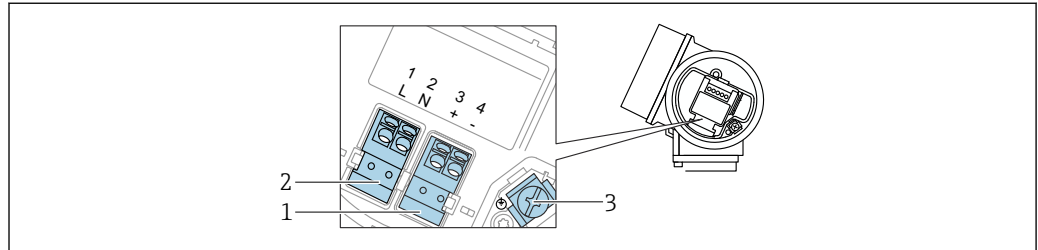
- 固定ネジとカバーロックがしっかりと締め付けられているか？
- 機器が測定点の仕様を満たしているか？  
例：
  - プロセス温度
  - プロセス圧力
  - 周囲温度
  - 測定範囲

## 7 電気接続

### 7.1 接続要件

#### 7.1.1 端子の割当て

端子の割当て、4線式：4～20 mA HART (90～253 V<sub>AC</sub>)



A0036519

図 13 端子の割当て、4線式：4～20 mA HART (90～253 V<sub>AC</sub>)

- 1 4～20 mA HART (アクティブ) 接続：端子 3 および 4
- 2 電源接続：端子 1 および 2
- 3 ケーブルシールド線用端子

#### ⚠ 注意

電気的安全性を確保するために：

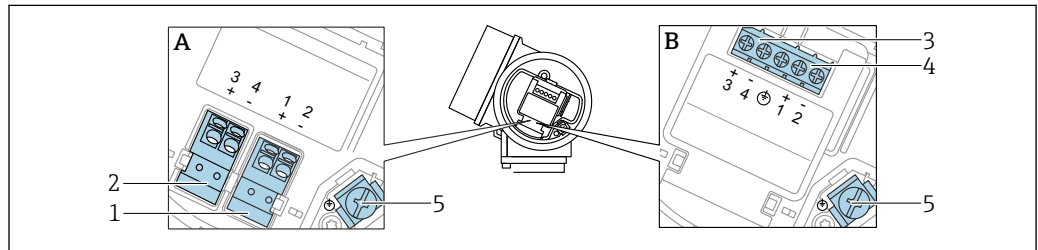
- ▶ 保護接地接続は外さないでください。
- ▶ 保護接地を外す前に、機器の電源電圧を遮断してください。

**i** 電源を接続する前に、保護接地を内部の接地端子 (3) に接続してください。必要に応じて、アース線を外部接地端子に接続してください。

**i** 電磁適合性 (EMC) を確保するために：電源ケーブルの保護接地導体のみを介して、機器を接地し**ないでください**。代わりに、機能接地をプロセス接続 (フランジまたはネジ込み接続) または外部の接地端子にも接続する必要があります。

**i** 機器の近くにアクセスしやすい電源スイッチを設置する必要があります。スイッチには機器の開閉器であることを明示してください (61010IEC/)。

端子の割当て PROFIBUS PA / FOUNDATION フィールドバス

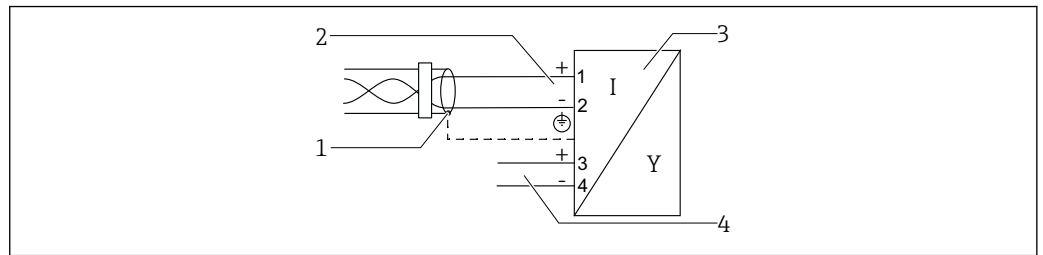


A0036500

図 14 端子の割当て PROFIBUS PA / FOUNDATION フィールドバス

- A 過電圧保護機能なし
- B 過電圧保護機能内蔵
- 1 PROFIBUS PA / FOUNDATION フィールドバス接続：端子 1 および 2、過電圧保護機能なし
- 2 スイッチ出力 (オープンコレクタ) 接続：端子 3 および 4、過電圧保護機能なし
- 3 スイッチ出力 (オープンコレクタ) 接続：端子 3 および 4、過電圧保護機能内蔵
- 4 PROFIBUS PA / FOUNDATION フィールドバス接続：端子 1 および 2、過電圧保護機能内蔵
- 5 ケーブルシールド線用端子

**ブロック図： PROFIBUS PA / FOUNDATION フィールドバス**



A0036530

図 15 ブロック図： PROFIBUS PA / FOUNDATION フィールドバス

- 1 ケーブルシールド；ケーブル仕様に注意
- 2 PROFIBUS PA / FOUNDATION フィールドバスの接続
- 3 計測機器
- 4 スイッチ出力（オープンコレクタ）

**7.1.2 ケーブル仕様**

- **過電圧保護機能のない機器**  
差込式スプリング端子、ケーブル断面積 0.5～2.5 mm<sup>2</sup> (20～14 AWG)
- **過電圧保護機能付き機器**  
ケーブル断面積 0.2～2.5 mm<sup>2</sup> (24～14 AWG) 用のネジ端子
- 周囲温度 T<sub>U</sub>60 °C (140 °F) の場合：温度 T<sub>U</sub>+20 K 用のケーブルを使用してください。

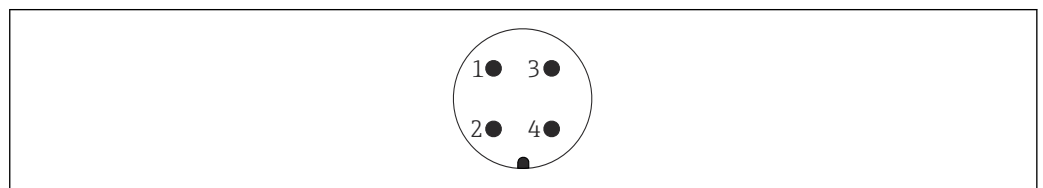
**FOUNDATION フィールドバス**

Endress+Hauser では、シールド付き 2 芯ツイストペアケーブルの使用をお勧めします。

- i** ケーブルの仕様の詳細については、取扱説明書「FOUNDATION フィールドバスの概要」(BA00013S)、FOUNDATION フィールドバスガイドライン、ならびに IEC 61158-2 (MBP) を参照してください。

**7.1.3 機器プラグ**

- i** プラグ付きの機器バージョンの場合、信号ケーブルを接続するためにハウジングを開ける必要はありません。



A0011176

図 16 7/8" プラグのピン割当て

- 1 信号 -
- 2 信号 +
- 3 割当てなし
- 4 シールド

### 7.1.4 電源電圧

#### PROFIBUS PA、FOUNDATION フィールドバス

「電源；出力」 <sup>1)</sup>	「認証」 <sup>2)</sup>	端子電圧
E：2線式、FOUNDATION フィールドバス、スイッチ出力 G：2線式、PROFIBUS PA、スイッチ出力	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 非危険場所</li> <li>■ Ex nA</li> <li>■ Ex nA[ia]</li> <li>■ Ex ic</li> <li>■ Ex ic[ia]</li> <li>■ Ex d[ia] / XP</li> <li>■ Ex ta / DIP</li> <li>■ CSA GP</li> </ul>	9~32 V <sup>3)</sup>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ex ia / IS</li> <li>■ Ex ia + Ex d[ia] / IS + XP</li> </ul>	9~30 V <sup>3)</sup>

1) 製品構成の仕様コード 020

2) 製品構成の仕様コード 010

3) 最大 35 V までの入力電圧では、機器は損傷しません。

極性依存性	あり
FISCO/FNICO 適合、IEC 60079-27 準拠	あり

### 7.1.5 過電圧保護

DIN EN 60079-14 の試験基準 60060-1 (10 kA、パルス  $\frac{8}{20} \mu\text{s}$ ) に準拠した過電圧保護を必要とする可燃性液体のレベル測定に本機器を使用する場合、過電圧保護モジュールを使用してください。

#### 内蔵の過電圧保護モジュール


過電圧保護モジュールは、2線式 HART 機器、PROFIBUS PA、および FOUNDATION フィールドバスで使用できます。

製品構成：仕様コード 610 「取付アクセサリ」、オプション NA 「過電圧保護」

チャンネルあたりの抵抗	最大 $2 \times 0.5 \Omega$
DC 放電開始電圧	400~700 V
トリップサージ電圧	< 800 V
1 MHz の静電容量	< 1.5 pF
公称放電電流 (8/20 $\mu\text{s}$ )	10 kA

#### 外部の過電圧保護モジュール

Endress+Hauser の HAW562 や HAW569 などは、外部過電圧保護に最適な製品です。

 詳細については、以下の関連資料を参照してください。

- HAW562 : TI01012K
- HAW569 : TI01013K

## 7.2 機器の接続

### ▲ 警告

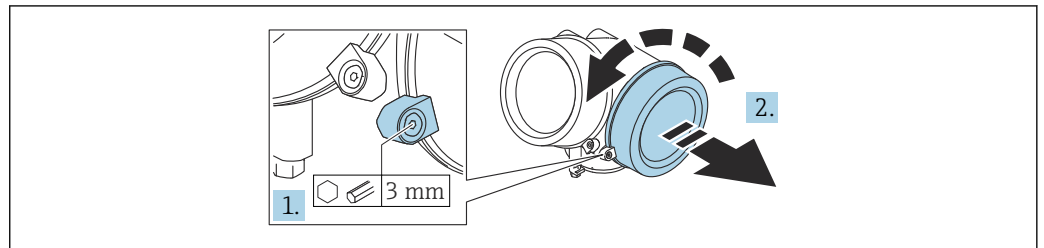
#### 爆発の危険性

- ▶ 適用される国内規格を遵守してください。
- ▶ 安全上の注意事項 (XA) の仕様に従ってください。
- ▶ 指定のケーブルグラウンド以外使用しないでください。
- ▶ 電源が銘板に示されている情報と一致していることを確認してください。
- ▶ 電源のスイッチを切ってから機器を接続します。
- ▶ 電源を投入する前に、アース線を外部接地端子に接続してください。

#### 必要な工具/アクセサリ：

- カバーロック付きの機器の場合：六角レンチ AF3
- 電線ストリッパー
- より線ケーブルを使用する場合：1つの棒端子ですべての電線接続に対応

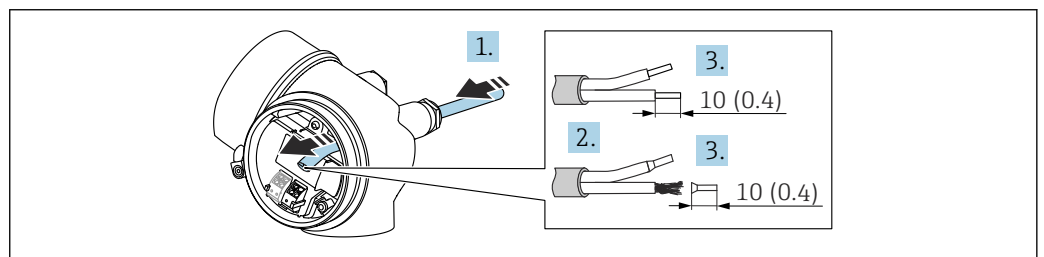
### 7.2.1 カバーを開ける



A0021490

1. 端子部蓋の固定クランプのネジを六角レンチ (3 mm) を使用して緩め、クランプを 90° 反時計回りに回します。
2. 端子部蓋を外してカバーシールを確認し、必要に応じて交換します。

### 7.2.2 接続

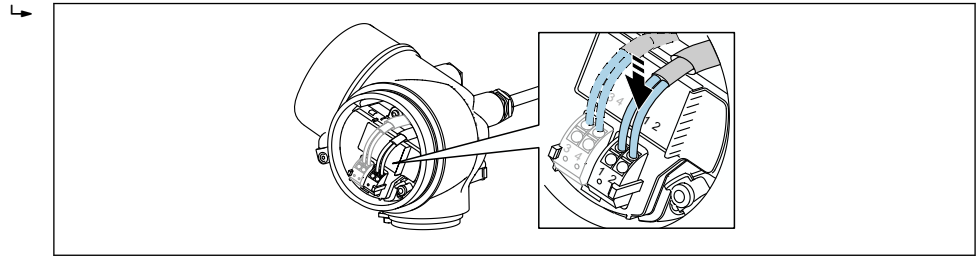


A0036418

☒ 17 単位：mm (in)

1. 電線口からケーブルを挿入します。気密性を確保するため、電線口のシールリングは外さないでください。
2. ケーブルシースを取り除きます。
3. ケーブル終端の被覆を 10 mm (0.4 in) 剥がします。より線ケーブルを使用する場合は、棒端子も取り付けます。
4. ケーブルグラウンドをしっかりと締め付けます。

5. 端子の割当てに従ってケーブルを接続します。

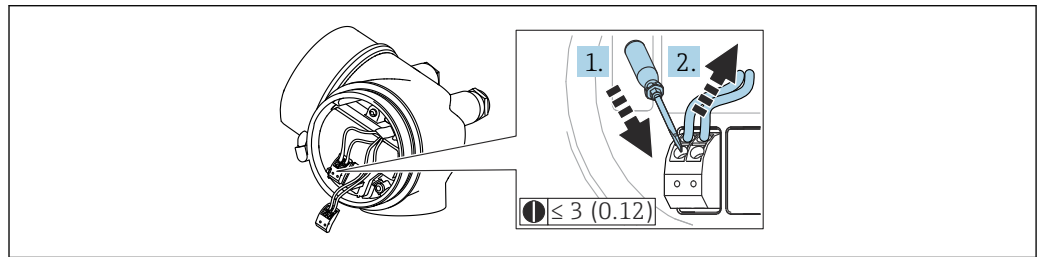


A0034682

6. シールドケーブルを使用する場合：ケーブルシールドを接地端子に接続します。

### 7.2.3 差込式スプリング端子

過電圧保護機能を備えていない機器の電気接続は、差込式スプリング端子を使用して行います。棒端子付きの剛性導体およびフレキシブル導体は、レバーを使用せずに直接端子に挿入することが可能であり、自動的に接点が形成されます。



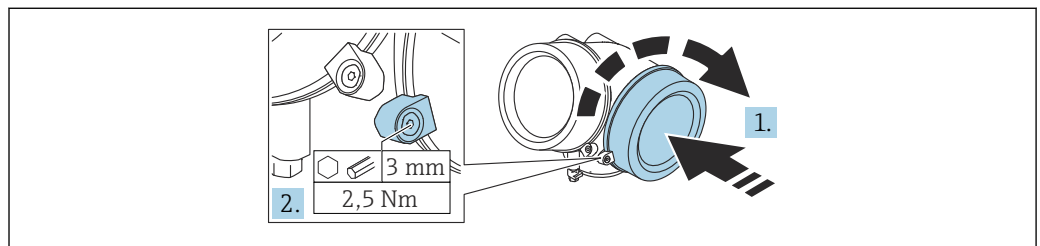
A0013661

図 18 単位：mm (in)

ケーブルを再び端子から外す場合：

1. 3 mm (0.12 in) 以下のマイナスドライバを使用して、2つの端子孔間のスロットを押し下げます。
2. これと同時に、端子からケーブル終端を引き抜きます。

### 7.2.4 端子接続部のカバーを閉じる



A0021491

1. 端子接続部のカバーをねじ込みます。
2. 固定クランプを時計回りに 90° 回して、六角レンチ (3 mm) を使用して端子部蓋の固定クランプのネジを 2.5 Nm で締め付けます。

## 7.3 配線状況の確認

- 機器またはケーブルは損傷していないか？ (外観検査)
- 使用されるケーブルの仕様は正しいか？
- 取り付けられたケーブルに適切なストレーンリリーフがあるか？

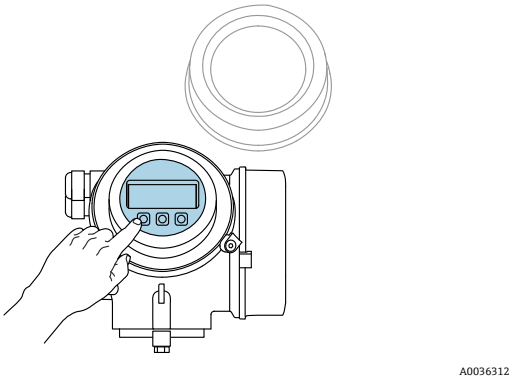
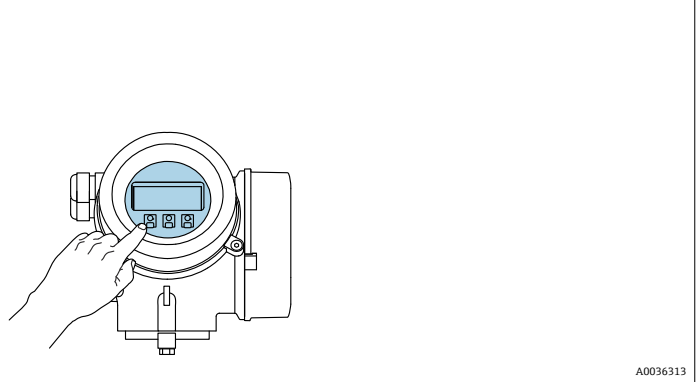


- すべてのケーブルグラウンドが取り付けられ、しっかりと固定され、密閉されているか？
- 供給電圧が銘板に示されている仕様と一致しているか？
- 端子割当は正しいか？
- 必要に応じて、保護接地接続が確立されているか？
- 電圧が供給されている場合、機器の運転準備が整っているか、表示モジュールに値が表示されているか？
- ハウジングカバーはすべて取り付けられ、固定されているか？
- 固定クランプはしっかりと締め付けられているか？

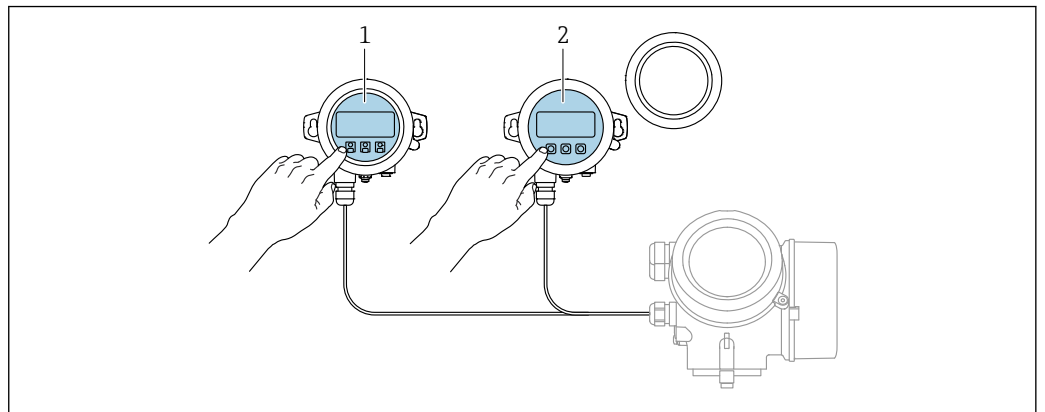
## 8 操作オプション

### 8.1 操作オプションの概要

#### 8.1.1 現場表示器を使用した操作メニューへのアクセス

操作部	プッシュボタン	タッチコントロール
「ディスプレイ; 操作」のオーダーコード	オプション C 「SD02」	オプション E 「SD03」
	 <p style="text-align: right; font-size: small;">A0036312</p>	 <p style="text-align: right; font-size: small;">A0036313</p>
表示部	4 行表示	4 行表示 白色バックライト; 機器エラー発生時は赤に変化
	測定変数およびステータス変数の表示形式は個別に設定可能	
	表示部の許容周囲温度: -20~+70 °C (-4~+158 °F) 温度が許容温度範囲外の場合、表示部の視認性が悪化する可能性があります。	
操作部	3 つのプッシュボタン (⊕、⊖、⊞) による現場操作	タッチコントロール、3 つの光学式キー (⊕、⊖、⊞) による外部操作
	各種危険場所でも操作部にアクセス可能	
追加機能	データバックアップ機能 機器設定を表示モジュールに保存可能	
	データ比較機能 表示モジュールに保存された機器設定と現在の機器設定とを比較できます。	
	データ転送機能 表示モジュールを使用して変換器設定を別の機器に転送できます。	

## リモート表示部と操作モジュール FHX50 による操作



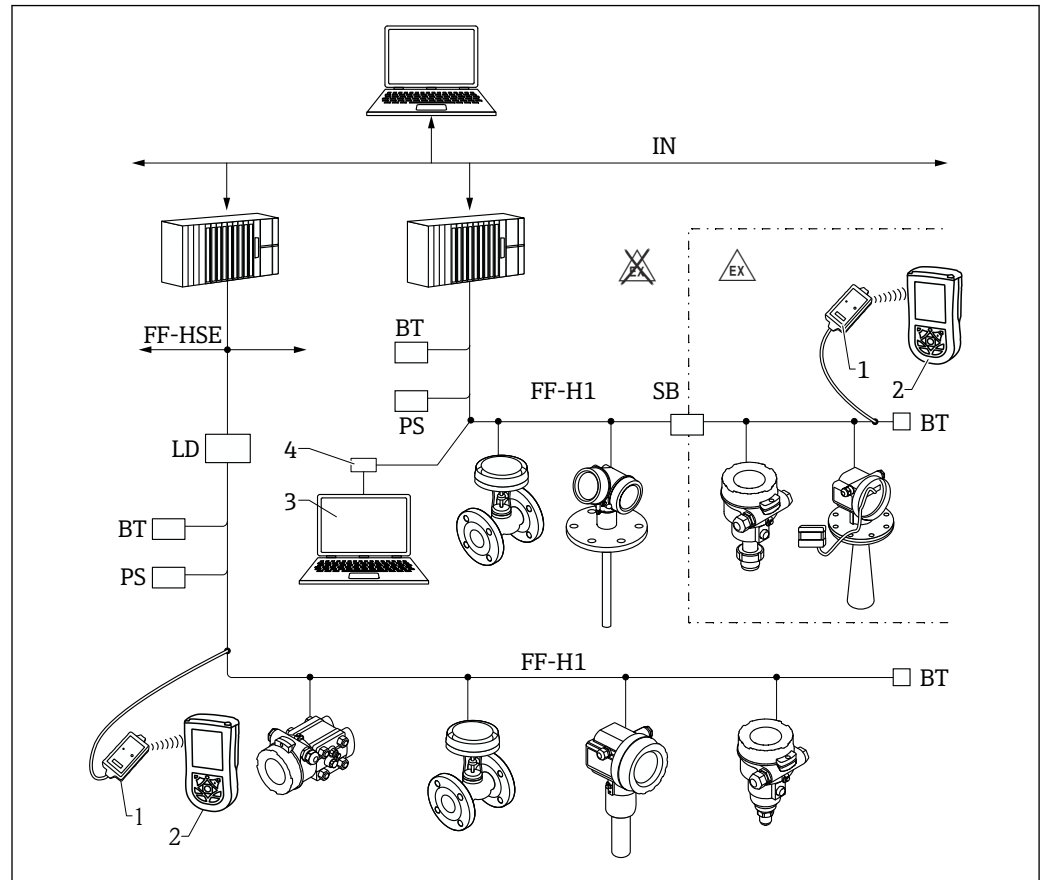
A0036314

図 19 FHX50 操作オプション

- 1 表示部および操作モジュール SD03 (光学式キー)、カバーガラスの上から操作できます。
- 2 表示部および操作モジュール SD02 (プッシュボタン)、カバーは取り外してください。

### 8.1.2 操作ツールによる操作メニューへのアクセス

#### FOUNDATION フィールドバス経由

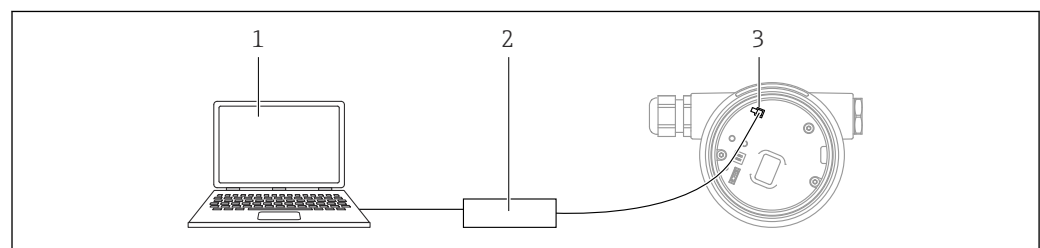


A0017188

図 20 FOUNDATION フィールドバスシステム構成および関連するコンポーネント

- 1 FFblue Bluetooth モデム
- 2 Field Xpert
- 3 DeviceCare/FieldCare
- 4 NI-FF インターフェイスカード
- IN 工業用ネットワーク
- FF- 高速 Ethernet
- HSE
- FF- FOUNDATION フィールドバス-H1
- H1
- LD リンク機器 FF-HSE/FF-H1
- PS バス電源
- SB セーフティバリア
- BT バスターミネータ

#### サービスインタフェース (CDI) 経由

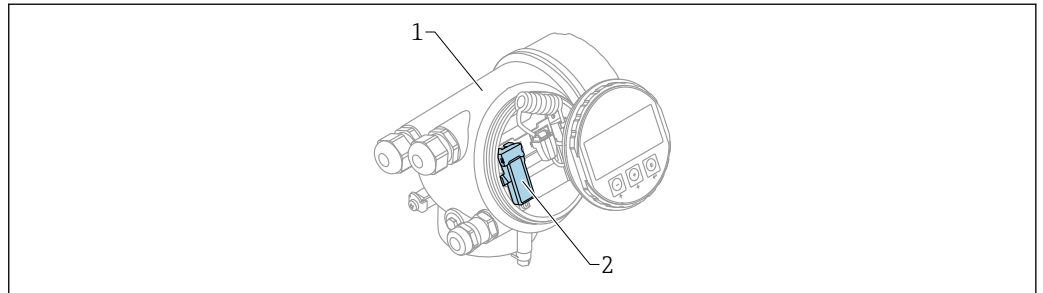


A0039148

- 1 FieldCare/DeviceCare 操作ツール搭載のコンピュータ
- 2 Commubox
- 3 計測機器のサービスインタフェース (CDI = Endress+Hauser Common Data Interface)

### Bluetooth® ワイヤレス技術を経由

#### 要件



A0036790

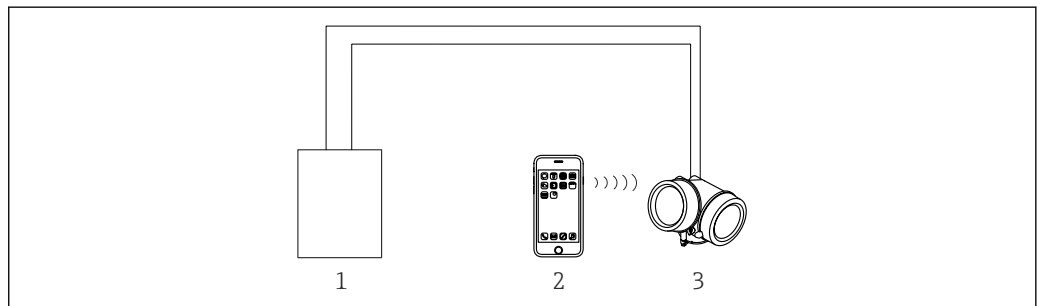
図 21 Bluetooth モジュール搭載の機器

- 1 機器の電子回路部ハウジング
- 2 Bluetooth モジュール

この操作オプションは Bluetooth モジュール搭載の機器でのみ使用可能です。以下のオプションがあります：

- 機器と一緒に Bluetooth モジュールが注文されている。  
仕様コード 610 「取付け済みアクセサリ」、オプション NF 「Bluetooth」
- Bluetooth モジュールがアクセサリ（注文番号：71377355）として注文され、取り付けられている。個別説明書 SD02252F を参照してください。

#### SmartBlue（アプリ）経由の操作



A0034939

図 22 SmartBlue（アプリ）経由の操作

- 1 変換器電源ユニット
- 2 スマートフォン/タブレット端末、SmartBlue（アプリ）搭載
- 3 Bluetooth モジュール搭載の変換器

## 8.2 操作メニューの構成と機能

### 8.2.1 操作メニューの構成

メニュー	サブメニュー/ パラメータ	意味
	Language <sup>1)</sup>	現場表示器の操作言語を設定します。
初回設定 <sup>2)</sup>		メニューガイド方式で初回設定を行うための対話型ウィザードを起動します。ウィザードの終了後、通常は他のメニューで追加設定をする必要はありません。
設定	パラメータ 1 ... パラメータ N	これらのパラメータを設定した場合、通常は測定の設定を完了させる必要があります。

メニュー	サブメニュー/ パラメータ	意味
	高度な設定	その他のサブメニューやパラメータが含まれます。 <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ より高精度な測定の設定用 (特殊な測定条件に対応)</li> <li>▪ 測定値の変換用 (スケーリング、リニアライゼーション)</li> <li>▪ 出力信号のスケーリング用</li> </ul>
診断	診断リスト	現在発生中のエラーメッセージが最大5件含まれます。
	イベントログブック <sup>3)</sup>	最新のメッセージ20件 (すでに発生していない) が含まれます。
	機器情報	機器識別用の情報が含まれます。
	測定値	現在のすべての測定値が含まれます。
	データのログ	個別の測定値の履歴が含まれます。
	シミュレーション	測定値または出力値のシミュレーションに使用
	機器チェック	機器の測定機能のチェックに必要なすべてのパラメータが含まれます。
	Heartbeat <sup>4)</sup>	<b>Heartbeat Verification</b> および <b>Heartbeat Monitoring</b> アプリケーションパッケージのすべてのウィザードが含まれます。
エキスパート <sup>5)</sup> 機器のすべてのパラメータが含まれます (その他のメニューの既存パラメータを含む)。このメニューは機器の機能ブロックに従って構成されています。  エキスパートメニューのパラメータの説明については、以下を参照してください。 GP01015F (FOUNDATION フィールドバス)	システム	測定または測定値の通信に関係しない、高次の機器パラメータがすべて含まれます。
	センサ	測定の設定用パラメータがすべて含まれます。
	出力	スイッチ出力の設定に必要なすべてのパラメータが含まれます (PFS)。
	通信	デジタル通信インターフェイスの設定に必要なすべてのパラメータが含まれます。
	診断	動作エラーの検出および分析に必要なすべてのパラメータが含まれます。

- 1) 操作ツール (例: FieldCare) を使用して操作する場合、「Language」パラメータは「設定 → 高度な設定 → 表示」に表示されます。
- 2) FDT/DTM システムを介して操作する場合のみ
- 3) 現場表示器から操作する場合にのみ使用可能
- 4) DeviceCare または FieldCare を介して操作する場合にのみ使用可能
- 5) 「エキスパート」メニューを呼び出すと、必ずアクセスコードの入力を求められます。ユーザー固有のアクセスコードが設定されていない場合は、「0000」を入力してください。


### 8.2.2 ユーザーの役割と関連するアクセス権

「オペレータ」と「メンテナンス」の2つのユーザーの役割は、機器固有のアクセスコードが設定されている場合、パラメータの書き込みアクセス権が異なります。これにより、現場表示器を介した機器設定の不正アクセスが保護されます。→ 47

## パラメータのアクセス権

ユーザーの役割	読み取りアクセス		書き込みアクセス	
	アクセスコードなし (初期設定)	アクセスコードあり	アクセスコードなし (初期設定)	アクセスコードあり
オペレータ	✓	✓	✓	--
メンテナンス	✓	✓	✓	✓

不正なアクセスコードを入力した場合、そのユーザーの役割として**オペレータ**のアクセス権が付与されます。


 現在ログオンしているユーザーの役割は、**アクセスステータス表示** パラメータ（現場表示器から操作する場合）または**アクセスステータス ツール** パラメータ（操作ツールから操作する場合）で確認できます。

### 8.2.3 データアクセス - セキュリティ

#### アクセスコードによる書き込み保護

機器固有のアクセスコードを使用して、計測機器の設定用パラメータを書き込み保護することが可能です。これにより、現場操作では値を変更できなくなります。

#### 現場表示器によるアクセスコードの設定

1. 次の項目に移動します。設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定 → アクセスコード設定
2. アクセスコードとして最大 4 桁の数値コードを設定します。
3. **アクセスコードの確認** パラメータに数値コードを再入力して確定します。  
↳ すべての書き込み保護パラメータの前に、 シンボルが表示されます。



#### 操作ツール（例：FieldCare）によるアクセスコードの設定

1. 次の項目に移動します。設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定
2. アクセスコードとして最大 4 桁の数値コードを設定します。  
↳ 書込保護がオンになります。


#### 常に変更可能なパラメータ

測定に影響を及ぼさない特定のパラメータは、書き込み保護から除外されます。アクセスコード設定にかかわらず、これらのパラメータは、他のパラメータがロックされている場合も常に変更可能です。

ナビゲーション、編集画面で 10 分以上キーを押さなかった場合、機器は自動的に書き込み保護パラメータを再度ロックします。ナビゲーションおよび編集モードから測定値表示モードに戻ると、機器は 60 秒後に自動的に書き込み保護パラメータをロックします。

 **■** アクセスコードを使用して書き込みアクセス権を有効にした場合は、無効にする場合も必ずアクセスコードが必要です。  
**■** 各書き込み保護パラメータは、「機能説明書」に  シンボルで示されています。

#### アクセスコードによる書き込み保護の無効化

現場表示器でパラメータの前に  シンボルが表示されている場合、そのパラメータは機器固有のアクセスコードで書き込み保護されています。その場合、現場表示器を使用して値を変更することはできません。

機器固有のアクセスコードを入力すると、現場操作による書き込みアクセス権のロックを無効にできます。

1. **⏪** を押すと、アクセスコードの入力プロンプトが表示されます。
2. アクセスコードを入力します。
  - ↳ パラメータの前の **🔒** シンボルが消え、それまで書き込み保護されていたパラメータがすべて、入力可能になります。

### アクセスコードによる書き込み保護の無効化

#### 現場表示器を使用

1. 次の項目に移動します。設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定 → アクセスコード設定
2. **0000** を入力します。
3. **アクセスコードの確認** パラメータに **0000** を再入力して確定します。
  - ↳ 書き込み保護が無効になります。アクセスコードを入力しなくてもパラメータの変更が可能になります。

#### 操作ツールを使用 (例: FieldCare)

1. 次の項目に移動します。設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定
2. **0000** を入力します。
  - ↳ 書き込み保護が無効になります。アクセスコードを入力しなくてもパラメータの変更が可能になります。

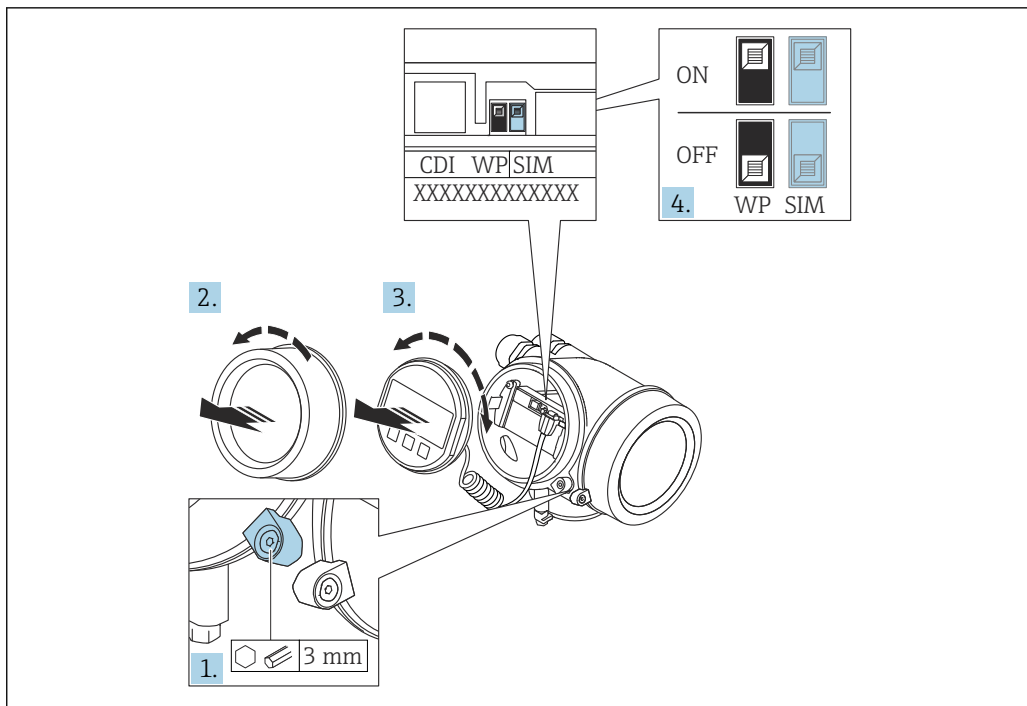
### 書き込み保護スイッチによる書き込み保護

ユーザー固有のアクセスコードによるパラメータ書き込み保護とは異なり、この書き込み保護では、すべての操作メニューに対する書き込みアクセスをロックできます (**「表示のコントラスト」パラメータ**を除く)。

これによりパラメータ値は読み取り専用となり、編集できなくなります (**「表示のコントラスト」パラメータ**を除く)。

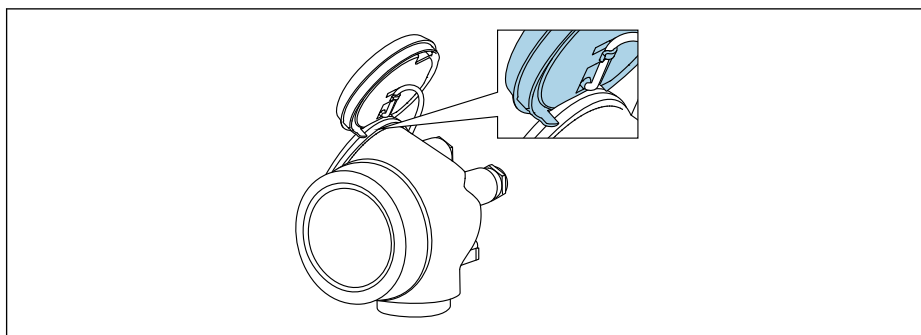
- 現場表示器を使用
- FOUNDATION フィールドバス経由






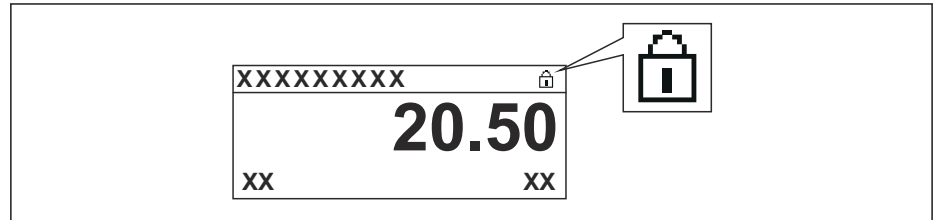
A0021474

1. 固定クランプを緩めます。
2. 表示部のカバーを外します。
3. 表示モジュールを慎重に回転させて引き抜きます。書き込み保護スイッチにアクセスしやすくするため、表示モジュールを電子部コンパートメントの縁に差し込みます。




A0036086

4. メイン電子モジュールの書き込み保護スイッチ (WP) を **ON** 位置に設定すると、ハードウェア書き込み保護が有効になります。メイン電子モジュールの書き込み保護スイッチ (WP) を **OFF** 位置 (工場設定) に設定すると、ハードウェア書き込み保護が無効になります。
- ↳ ハードウェア書き込み保護が有効な場合：**ハードウェア書き込みロック** オプションが**ロック状態**パラメータに表示されます。さらに、現場表示器の操作画面表示のヘッダーとナビゲーション画面のパラメータの前に  シンボルが表示されます。



A0015870

ハードウェア書き込み保護が無効にした場合：**ロック状態**パラメータにオプションは表示されません。現場表示器の操作画面表示のヘッダーとナビゲーション画面のパラメータの前に表示されていた  シンボルは消えます。

5. ハウジングとメイン電子モジュール間の隙間にケーブルを収納し、表示モジュールを必要な向きで電子部コンパートメントにかみ合うまで差し込みます。
6. 逆の手順で変換器を再び取り付けます。

### キーパッドロックの有効化/無効化

キーパッドロックを使用して、現場操作による全操作メニューへのアクセスをロックできます。アクセスがロックされると、操作メニューのナビゲーションやパラメータ値の変更はできなくなります。操作画面表示の測定値を読み取ることだけが可能です。


キーパッドロックのオン/オフはコンテキストメニューで行います。


### キーパッドロックのオン

#### SD03 表示モジュールのみ


- キーパッドロックが自動的にオンになります。
  - 機器が表示部を介して1分以上操作されなかった場合
  - 機器をリスタートした場合

### キーパッドロックのオン (手動操作の場合)

1. 測定値表示の画面を表示します。  
 を2秒以上押します。  
 ↳ コンテキストメニューが表示されます。
2. コンテキストメニューで**キーロック オン**を選択します。  
 ↳ キーパッドロックがオンになっています。

 キーパッドロック有効時に操作メニューにアクセスしようとする、**キーロック オン**メッセージが表示されます。

### キーパッドロックのオフ

1. キーパッドロックがオンになっています。  
 を2秒以上押します。  
 ↳ コンテキストメニューが表示されます。
2. コンテキストメニューで**キーロック オフ**を選択します。  
 ↳ キーパッドロックがオフになります。

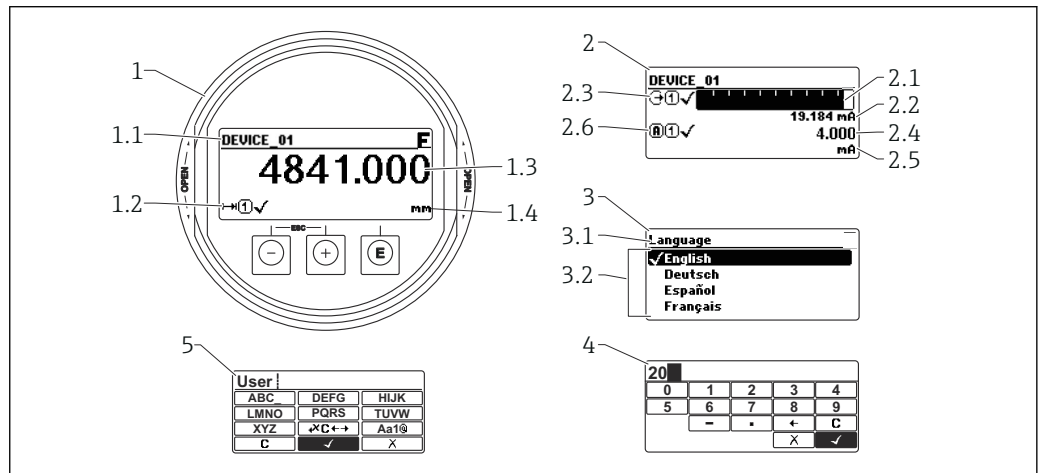
### Bluetooth® ワイヤレス技術

Bluetooth® ワイヤレス技術を介した信号伝送では、フラウンホーファー研究所で試験された暗号技術が使用されます。

- SmartBlue アプリが搭載されていない場合、Bluetooth® ワイヤレス技術を介して機器を表示することはできません。
- 1台のセンサと1台のスマートフォンまたはタブレット端末とのポイント・トゥー・ポイント接続のみが構築されます。

## 8.3 表示部および操作モジュール

### 8.3.1 表示形式







A0012635

図 23 表示モジュールおよび操作モジュールの表示形式

- 1 測定値表示部 (1つの値、最大サイズ)
- 1.1 タグとエラーシンボル (エラーが出ている場合) を含むヘッダー
- 1.2 測定値シンボル
- 1.3 測定値
- 1.4 単位
- 2 測定値表示部 (バーグラフ+1つの値)
- 2.1 測定値1のバーグラフ
- 2.2 測定値1 (単位付き)
- 2.3 測定値1の測定値シンボル
- 2.4 測定値2
- 2.5 測定値2の単位
- 2.6 測定値2の測定値シンボル
- 3 パラメータ表示 (図の表示例: ドロップダウンリスト付きのパラメータ)
- 3.1 パラメータ名とエラーシンボル (エラーが出ている場合) を含むヘッダー
- 3.2 ドロップダウンリスト、☑は現在のパラメータ値を示します。
- 4 数字の入力マトリックス
- 5 英数字および特殊文字の入力マトリックス



## サブメニューの表示シンボル

シンボル	意味
 A0018367	<b>表示/操作</b> 表示場所： <ul style="list-style-type: none"> <li>■ メインメニューの「表示/操作」選択項目の横</li> <li>■ 「表示/操作」メニューの左側のヘッダー</li> </ul>
 A0018364	<b>設定</b> 表示場所： <ul style="list-style-type: none"> <li>■ メインメニューの「設定」選択項目の横</li> <li>■ 「設定」メニューの左側のヘッダー</li> </ul>
 A0018365	<b>エキスパート</b> 表示場所： <ul style="list-style-type: none"> <li>■ メインメニューの「エキスパート」選択項目の横</li> <li>■ 「エキスパート」メニューの左側のヘッダー</li> </ul>
 A0018366	<b>診断</b> 表示場所： <ul style="list-style-type: none"> <li>■ メインメニューの「診断」選択項目の横</li> <li>■ 「診断」メニューの左側のヘッダー</li> </ul>

## ステータス信号

シンボル	意味
<b>F</b> A0032902	<b>「故障」</b> 機器エラーが発生。測定値は無効。
<b>C</b> A0032903	<b>「機能チェック」</b> 機器はサービスモード（例：シミュレーション中）
<b>S</b> A0032904	<b>「仕様範囲外」</b> 機器は作動中： <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 技術仕様の範囲外（例：始動時または洗浄時）</li> <li>■ ユーザーによる設定が範囲外（例：レベルが設定範囲外）</li> </ul>
<b>M</b> A0032905	<b>「要メンテナンス」</b> メンテナンスが必要。測定値は依然として有効。



## ロック状態の表示シンボル





シンボル	意味
 A0013148	<b>読み取り専用パラメータ</b> 表示されるパラメータは、表示のみを目的とするものであり、編集はできません。
 A0013150	<b>機器のロック</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ パラメータ名の前：機器はソフトウェアおよび/またはハードウェアでロックされています。</li> <li>■ 測定値画面のヘッダー：機器はソフトウェアでロックされています。</li> </ul>

## 測定値シンボル

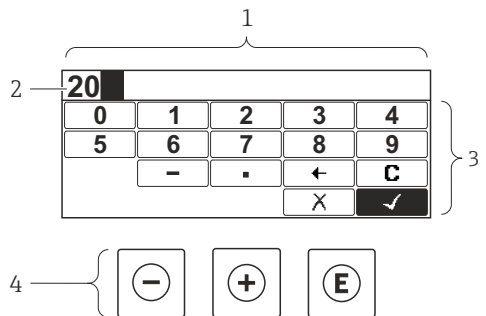
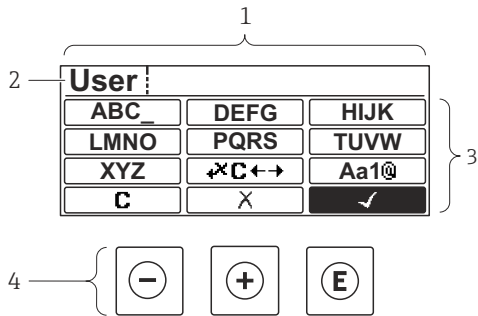
シンボル	意味
<b>測定値</b>	
 A0032892	レベル
 A0032893	距離
 A0032908	電流出力
 A0032894	測定された電流値
 A0032895	端子電圧
 A0032896	電子モジュールまたはセンサ温度
<b>測定チャンネル</b>	
 A0032897	測定チャンネル 1
 A0032898	測定チャンネル 2
<b>測定値ステータス</b>	
 A0018361	<b>「アラーム」ステータス</b> 測定が中断します。出力が設定されたアラーム状態になります。診断メッセージが生成されます。
 A0018360	<b>「警告」ステータス</b> 機器は測定を継続します。診断メッセージが生成されます。

## 8.3.2 操作部

操作キー	意味
 A0018330	<b>-キー</b> メニュー、サブメニュー内 選択リスト内の選択バーを上方へ移動 テキストおよび数値エディタにおいて 入力画面で、選択バーを左へ移動（戻る）
 A0018329	<b>+キー</b> メニュー、サブメニュー内 選択リスト内の選択バーを下方へ移動 テキストおよび数値エディタにおいて 入力画面で、選択バーを右へ移動（次へ）

操作キー	意味
 <small>A0018328</small>	<p><b>Enter キー</b></p> <p>測定値表示用</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ キーを短く押すと、操作メニューが開く</li> <li>■ キーを2秒押すと、コンテキストメニューが開く</li> </ul> <p>メニュー、サブメニュー内</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ キーを短く押した場合：                     <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 選択したメニュー、サブメニュー、またはパラメータが開く</li> <li>■ パラメータの位置でキーを2秒押した場合：                             <ul style="list-style-type: none"> <li>■ パラメータ機能のヘルプテキストがある場合は、これが開く</li> </ul> </li> </ul> </li> </ul> <p>テキストおよび数値エディタにおいて</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ キーを短く押した場合：                     <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 選択したグループが開く</li> <li>■ 選択した動作を実行</li> </ul> </li> <li>■ キーを2秒押すと、編集したパラメータ値が確定される</li> </ul>
 <small>A0032909</small>	<p><b>エスケープキーの組み合わせ（キーを同時に押す）</b></p> <p>メニュー、サブメニュー内</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ キーを短く押した場合：                     <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 現在のメニューレベルを終了し、上位レベルに移動</li> <li>■ ヘルプテキストを開いている場合は、パラメータのヘルプテキストを閉じる</li> </ul> </li> <li>■ キーを2秒押すと、測定値表示部に戻る（「ホーム画面」）</li> </ul> <p>テキストおよび数値エディタにおいて</p> <p>変更を確定せずに、テキストまたは数値エディタを閉じる</p>
 <small>A0032910</small>	<p><b>- / Enter キーの組み合わせ（キーを同時に長押し）</b></p> <p>コントラストを弱く（より明るい設定）</p>
 <small>A0032911</small>	<p><b>+ / Enter キーの組み合わせ（キーを同時に長押し）</b></p> <p>コントラストを強く（より暗い設定）</p>








### 8.3.3 数字とテキストの入力

数値エディタ	テキストエディタ
 <p style="text-align: right;"><small>A0013941</small></p>	 <p style="text-align: right;"><small>A0013999</small></p>
<p>1 編集画面</p> <p>2 入力値の表示エリア</p> <p>3 入力画面</p> <p>4 操作部</p>	

#### 入力画面

数値およびテキストエディタの入力画面では、次の入力シンボルと操作シンボルを使用できます。



## 数字エディタ



シンボル	意味
 A0013998	数値 0~9 の選択
 A0016619	カーソル位置に小数点記号を挿入
 A0016620	カーソル位置にマイナス符号を挿入
 A0013985	選択の確定
 A0016621	入力位置を 1 つ左へ移動
 A0013986	変更を確定せずに、入力を終了
 A0014040	入力文字をすべて消去

## テキストエディタ

シンボル	意味
 A0013997	文字 A~Z の選択
 A0013981	切り替え <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 大文字/小文字</li> <li>■ 数値の入力</li> <li>■ 特殊文字の入力</li> </ul>
 A0013985	選択の確定
 A0013987	修正ツールの選択に切り替え
 A0013986	変更を確定せずに、入力を終了
 A0014040	入力文字をすべて消去

## テキスト修正 (✕C↔)

シンボル	意味
 A0032907	入力文字をすべて消去
 A0018324	入力位置を 1 つ右へ移動

 <small>A0018326</small>	入力位置を1つ左へ移動
 <small>A0032906</small>	入力位置の左隣りの文字を削除


### 8.3.4 コンテキストメニューを開く

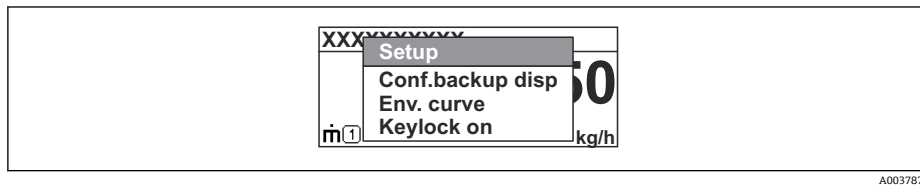
コンテキストメニューを使用すると、操作画面表示から簡単かつダイレクトに次のメニューを開くことができます。



- 設定
- 設定バックアップの表示
- エンベロープカーブ
- キーロックオン

#### コンテキストメニューの呼び出しと終了



操作画面表示にします。

1.  を2秒間押します。  
 ↳ コンテキストメニューが開きます。



2.  +  を同時に押します。  
 ↳ コンテキストメニューが閉じて、操作画面が表示されます。

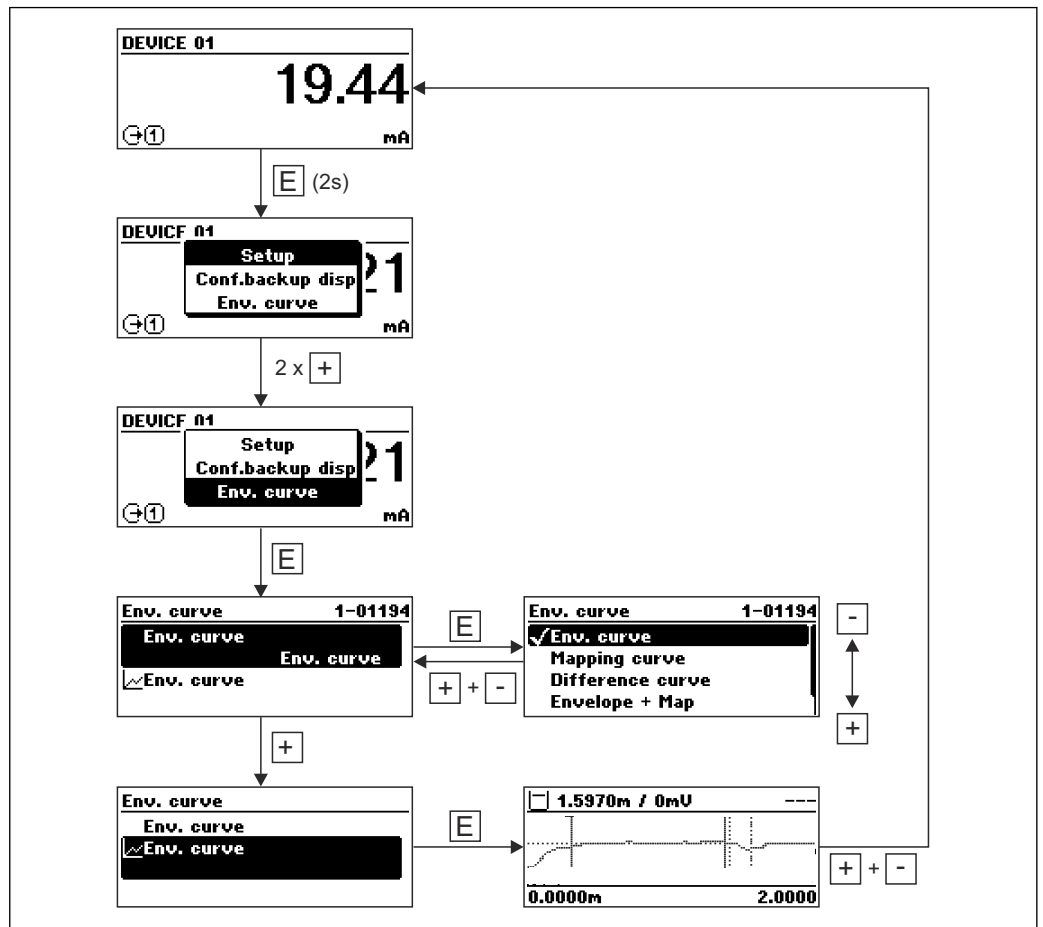
#### コンテキストメニューによるメニューの呼び出し

1. コンテキストメニューを開きます。
2.  を押して、必要なメニューに移動します。
3.  を押して、選択を確定します。  
 ↳ 選択したメニューが開きます。



### 8.3.5 表示部および操作モジュール上の反射波形表示

測定信号を評価するため、反射波形とマッピングカーブ（マッピングが記録されている場合）を表示部および操作モジュールに表示することが可能です。



A0014277

## 9 システム統合

### 9.1 DD ファイル (DD)


機器を設定して FF ネットワークに統合するには、以下が必要です。

- FF 設定プログラム
- Cff ファイル (共通ファイル形式: \*.cff)
- 機器説明 (DD) は以下のいずれかの形式です。
  - 機器説明形式 4: \*.sym、\*.ffo
  - 機器説明形式 5: \*.sy5、\*.ff5

#### 機器固有 DD のデータ

製造者 ID	452B48 (16 進)
機器タイプ	100F (16 進)
機器リビジョン	05 (16 進)
DD リビジョン	情報およびファイルは以下から入手できます。
CFF リビジョン	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ <a href="http://www.endress.com">www.endress.com</a></li> <li>■ <a href="http://www.fieldcommgroup.org">www.fieldcommgroup.org</a></li> </ul>

### 9.2 FF ネットワークへの統合

-  ■ FF システムへの機器の統合の詳細については、使用する設定ソフトウェアの説明を参照してください。
- フィールド機器を FF システムに統合する場合は、適切なファイルを使用してください。リソースブロックの機器リビジョン/DEV\_REV パラメータと DD リビジョン/DD\_REV パラメータを使用して、必要なバージョンを読み出すことができます。

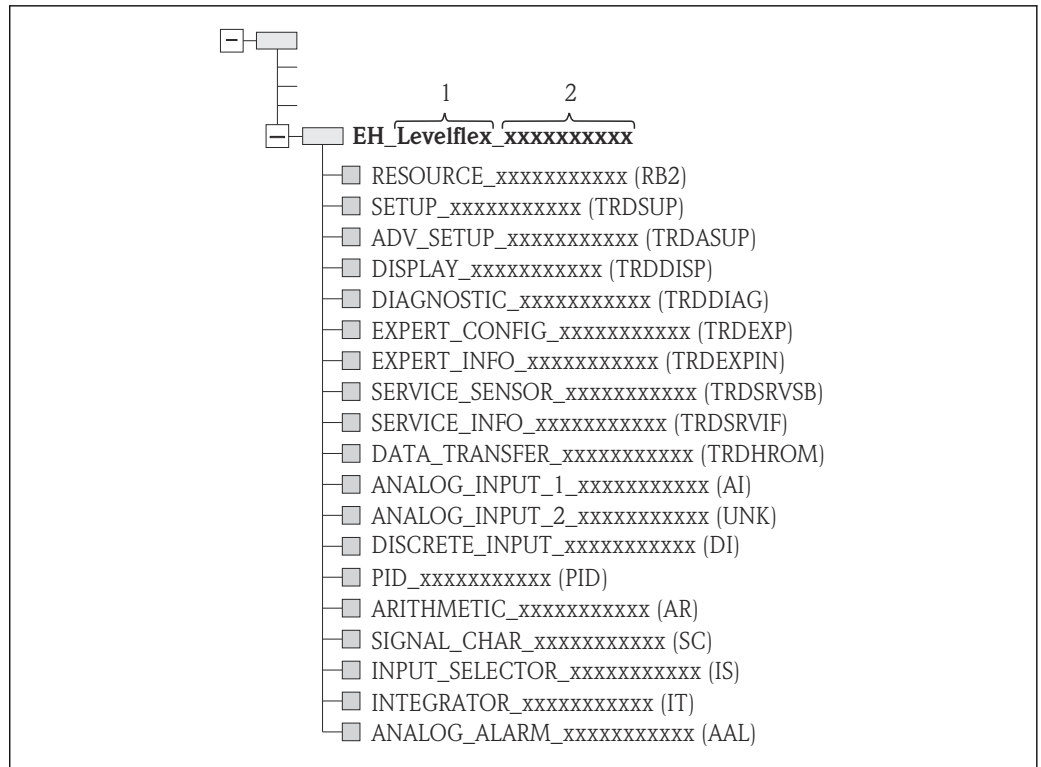
次のように機器を FF ネットワークに統合します。

1. FF 設定プログラムを起動します。
2. Cff ファイルと機器説明ファイル (\*.ffo、\*.sym (形式 4) \*.ff5、\*.sy5 (形式 5)) をシステムにダウンロードします。
3. インタフェースを設定します。
4. 測定作業および FF システムに合わせて機器を設定します。

### 9.3 機器の識別およびアドレス指定

FOUNDATION フィールドバスは、ID コード (機器 ID) を使用して機器を識別し、適切なフィールドアドレスを自動的に割り当てます。ID コードは変更できません。FF 設定プログラムを起動して機器をネットワークに統合すると、その機器はネットワーク表示ディスプレイに表示されます。使用可能なブロックが機器名の下に表示されます。

機器説明がロードされていない場合、ブロックには「不明」または「(UNK)」と表示されます。



A0017208

図 24 接続を確立した後の設定プログラムの標準的な表示ディスプレイ

- 1 機器名
- 2 シリアル番号

## 9.4 ブロックモデル

### 9.4.1 機器のソフトウェアのブロック

機器には以下のブロックがあります。

- リソースブロック (機器ブロック)
- トランスデューサブロック
  - 設定/変換器ブロック (TRDSUP)
  - 高度な設定/変換器ブロック (TRDASUP)
  - 表示/変換器ブロック (TRDDISP)
  - 診断/変換器ブロック (TRDDIAG)
  - エキスパート設定/変換器ブロック (TRDEXP)
  - エキスパート情報/変換器ブロック (TRDEXPIN)
  - サービスセンサ/変換器ブロック (TRDSRVSB)
  - サービス情報/変換器ブロック (TRDSRVIF)
  - データ転送/変換器ブロック (TRDHROM)
- 機能ブロック
  - 2つのアナログ入力ブロック (AI)
  - 1つのディスクリット入力ブロック (DI)
  - 1つのPIDブロック (PID)
  - 1つの演算ブロック (AR)
  - 1つの信号特性ブロック (SC)
  - 1つの入力切換ブロック (IS)
  - 1つの積算ブロック (IT)
  - 1つのアナログアラームブロック (AAL)

前述の事前にインスタンス化されたブロックに加え、以下のブロックもインスタンス化できます。

- 5つのアナログ入力ブロック (AI)
- 2つのディスクリット入力ブロック (DI)
- 3つのPIDブロック (PID)
- 3つの演算ブロック (AR)
- 2つの信号特性ブロック (SC)
- 5つの入力切替ブロック (IS)
- 3つの積算ブロック (IT)
- 2つのアナログアラームブロック (AAL)

既にインスタンス化されたブロックを含め、合わせて最大 20 のブロックを機器内でインスタンス化できます。ブロックのインスタンス化については、設定プログラムの取扱説明書を参照してください。

**i** Endress+Hauser ガイドライン BA00062S

このガイドラインには、FOUNDATION フィールドバス仕様 FF 890 - 894 に記載されている標準的な機能ブロックの概要が示されています。Endress+Hauser のフィールド機器に実装されているブロックを使用するときに補足資料としてご利用ください。

### 9.4.2 出荷時のブロック設定

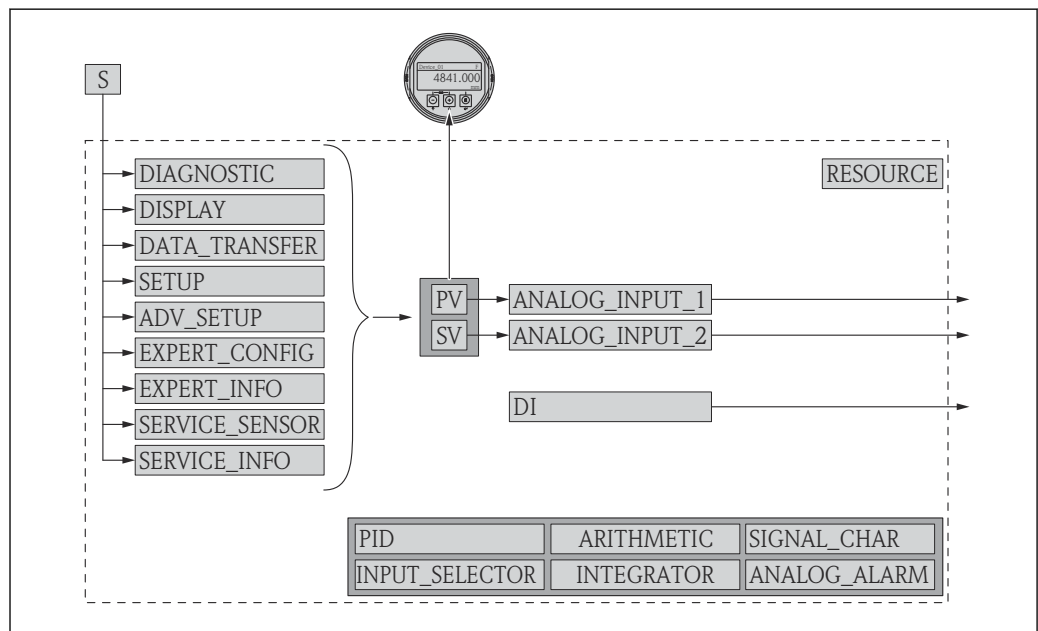


図 25 出荷時のブロック設定

S センサ  
 PV PV 値：リニアライズされたレベル  
 SV SV 値：距離

## 9.5 AI ブロックでの測定値 (CHANNEL) の割当て

アナログ入力ブロックの入力値は CHANNEL パラメータで定義されます。

チャンネル	測定値
0	未初期化
89	測定静電容量
144	EOP シフト
145	界面距離

チャンネル	測定値
172	DC の計算値
211	端子電圧
212	センサデバッグ
32785	絶対 EOP 振幅
32786	エコーの絶対振幅
32787	界面の絶対振幅
32856	距離
32885	電子モジュール内温度
32938	リニアライズされた界面
32949	リニアライズされたレベル
33044	エコーの相対振幅
33045	界面の相対振幅
33070	信号ノイズ
33107	上位層の厚み

## 9.6 Endress+Hauser パラメータの索引表

以下の表はリソースブロックの製造者固有の機器パラメータの一覧です。FOUNDATION フィールドバスパラメータについては、取扱説明書『ガイドライン - FOUNDATION フィールドバス機能ブロック』(BA062S) を参照してください。この資料は、当社ウェブページ ([www.endress.com](http://www.endress.com)) からダウンロードできます。

### 9.6.1 設定/トランスデューサブロック

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ (バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK	説明
bin_type	タンク材質	54	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 120
confirm_distance	距離の確定	82	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 123
filtered_dist_val	距離	76	FLOAT	4	動的			→ 122
map_end_x	現在のマッピング	84	FLOAT	4	動的			→ 124
mapping_end_point	マッピングの最終点	83	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 124
record_map	マップ記録	86	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 125
signal_quality	信号品質	81	ENUM16	2	動的			→ 123
empty_calibration	空校正	56	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 120
full_calibration	満量校正	57	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 121
distance_unit	距離の単位	51	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 120
level_unit	レベル単位	58	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 134
output_unit_after_linearization	リニアライゼーション後の単位	62	ENUM16	2	静的			→ 140
level_linearized	リニアライゼーションされたレベル	64	FLOAT	4	動的			→ 142
present_probe_length	実際のプローブ長	87	FLOAT	4	動的	x	AUTO	→ 149
level	レベル	60	FLOAT	4	動的			→ 121
decimal_places_menu_ro	小数点桁数	93	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ(バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK	説明
locking_status	ロック状態	96	BIT_ENUM16	2	動的			→ 129
medium_type_ro	測定物タイプ	92	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 131

### 9.6.2 高度な設定/トランスデューサブロック

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ(バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK	説明
blocking_distance	不感知距離	55	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 134
medium_type	測定物タイプ	50	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 131
present_probe_length_ro	実際のプローブ長	80	FLOAT	4	動的	x	AUTO	→ 149
confirm_probe_length	プローブ長の確認	79	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 150
process_property	プロセス特性	52	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 132
advanced_process_conditions	高度なプロセス条件	53	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 133
medium_property	測定物特性	51	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 131
linearization_type	リニアライゼーションの方式	71	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 139
activate_table	テーブルを有効にする	70	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 145
table_mode	テーブルモード	69	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 143
custom_table_sel_level	レベル	73	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 121
custom_table_sel_value	ユーザー様の値	74	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 145
unit_after_linearization	リニアライゼーション後の単位	63	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 140
free_text	フリーテキスト	64	STRING		静的	x	AUTO	→ 141
diameter	直径	66	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 142
output_echo_lost	出力エコー信号消失	76	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 146
intermediate_height	中間高さ	67	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 143
level_correction	レベル補正	56	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 135
level_unit_ro	レベル単位	54	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 134
assign_limit	リミットの割り当て	82	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 154
maximum_value	最大値	65	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 142
assign_diag_behavior	診断動作の割り当て	83	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 154
value_echo_lost	エコー信号消失時の値	77	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 146
ramp_at_echo_lost	エコー信号消失時急上昇	78	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 147
switch_output_failure_mode	フェールセーフモード	88	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 157
switch_output_function	スイッチ出力機能	81	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 153
switch_status	ステータス切り替え	89	ENUM16	2	動的			→ 157
switch_off_delay	スイッチオフの遅延	87	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 157
switch_off_value	スイッチオフの値	86	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 156
switch_on_delay	スイッチオンの遅延	85	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 156
switch_on_value	スイッチオンの値	84	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 155
table_number	テーブル番号	68	UINT8	1	静的	x	OOS	→ 144

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ(バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK	説明
level_semiautomatic	レベル	75	FLOAT	4	動的			→ 145
assign_status	ステータスの割り当て	91	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 153
locking_status	ロック状態	99	BIT_ENUM16	2	動的			→ 129
decimal_places_menu	小数点桁数メニュー	93	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 163
distance_unit_ro	距離の単位	92	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 120

### 9.6.3 表示/トランスデューサブロック


名称	ラベル	索引	データ型	サイズ(バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK	説明
access_status_display	アクセスステータス表示	51	ENUM16	2	静的			→ 129
display_damping	表示のダンピング	65	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 162
display_interval	表示間隔	64	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 162
header	ヘッダー	66	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 162
format_display	表示形式	55	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 159
number_format	数値形式	69	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 163
display_separator	区切り記号	68	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 163
language	Language	54	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 159
contrast_display	表示のコントラスト	71	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 164
header_text	ヘッダーテキスト	67	STRING		静的	x	AUTO	→ 163
access_code_for_display	アクセスコード入力	52	UINT16	2	静的	x	AUTO	→ 130
configuration_management	設定管理	75	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 165
decimal_places_1	小数点桁数 1	57	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
decimal_places_2	小数点桁数 2	59	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
decimal_places_3	小数点桁数 3	61	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
decimal_places_4	小数点桁数 4	63	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
last_backup	最後のバックアップ	74	STRING		静的	x	AUTO	→ 165
value_1_display	1 の値表示	56	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
value_2_display	2 の値表示	58	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
value_3_display	3 の値表示	60	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
value_4_display	4 の値表示	62	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 161
locking_status_display	ロック状態	50	ENUM16	2	静的			→ 129
define_access_code	アクセスコード設定	53	UINT16	2	静的	x	AUTO	→ 168
comparison_result	比較の結果	76	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 166
decimal_places_menu	小数点桁数メニュー	70	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 163
operating_time	稼動時間	73	STRING		動的			→ 165
locking_status	ロック状態	85	BIT_ENUM16	2	動的			→ 129

## 9.6.4 診断/トランスデューサブロック

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ (バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK	説明
operating_time	稼動時間	55	STRING		動的			→ 165
diagnostics_1	診断	56	UINT32	4	静的			→ 173
diagnostics_2	診断 2	58	UINT32	4	静的			→ 173
diagnostics_3	診断 3	60	UINT32	4	静的			→ 173
diagnostics_4	診断 4	62	UINT32	4	静的			→ 173
diagnostics_5	診断 5	64	UINT32	4	静的			→ 173
operating_time_from_restart	再起動からの稼動時間	54	STRING		動的			→ 172
launch_signal	開始信号	81	ENUM16	2	動的			→ 189
start_device_check	機器チェック開始	77	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 188
level_signal	レベル信号	80	ENUM16	2	動的			→ 189
simulation_device_alarm	機器アラームのシミュレーション	75	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 187
filter_options	フィルタオプション	66	ENUM8	1	静的	x	AUTO	→ 174
previous_diagnostics	前回の診断結果	52	UINT32	4	静的			→ 171
actual_diagnostics	現在の診断結果	50	UINT32	4	静的			→ 171
assign_sim_meas	測定値の割り当て	71	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 186
sim_value_process_variable	測定値	72	FLOAT	4	静的	x	OOS	→ 186
switch_output_simulation	シミュレーションスイッチ出力	73	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 186
sim_switch_status	ステータス切り替え	74	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 187
result_device_check	機器チェックの結果	78	ENUM16	2	動的			→ 188
last_check_time	前回のチェック時刻	79	STRING		動的			→ 188
linearization_type	リニアライゼーションの方式	84	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 139
unit_after_linearization_ro	リニアライゼーション後の単位	85	STRING		静的	x	AUTO	→ 140
decimal_places_menu	小数点桁数メニュー	88	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 163
level_unit_ro	レベル単位	90	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 134
assign_channel_1	チャンネル 1 の割り当て	92	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 180
assign_channel_2	チャンネル 2 の割り当て	93	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 180
assign_channel_3	チャンネル 3 の割り当て	94	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 180
assign_channel_4	チャンネル 4 の割り当て	95	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 180
clear_logging_data	すべてのログをリセット	97	ENUM16	2	静的	x	AUTO	→ 181
logging_interval	ロギングの時間間隔	96	FLOAT	4	静的	x	AUTO	→ 181
display_filter_options	フィルタオプション	99	ENUM8	1	静的	x	AUTO	→ 174
locking_status	ロック状態	108	BIT_ENUM16	2	動的			→ 129
distance_unit_ro	距離の単位	89	ENUM16	2	静的	x	OOS	→ 120



### 9.6.5 エキスパート設定/トランスデューサブロック

 エキスパート設定/トランスデューサブロックのパラメータの説明については、機能説明書『Levelflex FMP5x FOUNDATION フィールドバス』(GP01015F) を参照してください。

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ (バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK
acknowledge_alarm	自己ホールドのリセット	81	ENUM16	2	静的	x	AUTO
integration_time	積分時間	67	FLOAT	4	静的	x	OOS
result_self_check	自己チェックの結果	77	ENUM16	2	動的		
start_self_check	自己チェック開始	76	ENUM16	2	静的	x	AUTO
broken_probe_detection	破損プローブの検出	75	ENUM16	2	静的	x	AUTO
gpc_mode	気相補正モード	68	ENUM16	2	静的	x	OOS
reference_echo_threshold	基準エコーしきい値	73	FLOAT	4	静的	x	OOS
const_gpc_factor	定数 GPC ファクタ	74	FLOAT	4	静的	x	OOS
build_up_ratio	付着物の比率	90	FLOAT	4	動的		
build_up_threshold	付着物のしきい値	91	FLOAT	4	静的	x	AUTO
delay_time_echo_lost	エコーロスト時遅延時間	78	FLOAT	4	静的	x	AUTO
empty_capacity	空の静電容量	92	FLOAT	4	静的	x	AUTO
external_pressure_selector	外部圧力セクタ	69	ENUM16	2	静的	x	OOS
measured_capacity	測定静電容量	89	FLOAT	4	動的		
gas_phase_compens_factor	気相補正ファクタ	70	FLOT	4	静的	x	OOS
in_safety_distance	安全距離内	80	ENUM16	2	静的	x	OOS
ratio_amplitude_interface_level	界面/ レベルの振幅比	86	FLOAT	4	静的	x	OOS
interface_criterion	界面の基準	87	FLOAT	4	動的		
control_measurement	測定	106	ENUM16	2	静的	x	AUTO
control_measurement	測定の制御	105	ENUM16	2	静的	x	AUTO
filter_dead_time	不感時間	66	FLOAT	4	静的	x	OOS
present_reference_distance	現在の基準距離	72	FLOAT	4	動的		
history_reset	履歴のリセット	83	ENUM16	2	静的	x	OOS
safety_distance	安全距離	79	FLOAT	4	静的	x	OOS
history_learning_control	履歴ラーニング	85	ENUM16	2	静的	x	AUTO
history_learning_control	履歴ラーニング制御	84	ENUM16	2	静的	x	AUTO
sensor_module	センサモジュール	107	ENUM16	2	静的		
evaluation_mode	評価モード	82	ENUM16	2	静的	x	OOS
thin_interface	薄い界面	88	ENUM16	2	静的	x	OOS
calculated_dc_value	DC の計算値	59	FLOAT	4	動的	x	AUTO
dc_value_expert	DC 値	55	FLOAT	4	静的	x	OOS
distance_offset	距離オフセット	60	FLOAT	4	静的	x	OOS
level_limit_mode	レベル制限モード	62	ENUM16	2	静的	x	OOS
level_high_limit	上限	63	FLOAT	4	静的	x	OOS
level_low_limit	低リミット	64	FLOAT	4	静的	x	OOS
output_mode	出力モード	65	ENUM16	2	静的	x	OOS
level_external_input_1	レベル外部入力 1	93	ENUM16	2	静的	x	AUTO
level_external_input_2	レベル外部入力 2	96	ENUM16	2	静的	x	AUTO

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ (バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK
function_input_1_level	機能入力 1 レベル	94	ENUM16	2	静的	x	AUTO
function_input_2_level	機能入力 2 レベル	97	ENUM16	2	静的	x	AUTO
fixed_value_inp_1	固定値入力 1	95	FLOAT	4	静的	x	AUTO
fixed_value_inp_2	固定値入力 2	98	FLOAT	4	静的	x	AUTO
interface_external_input_1	界面外部入力 1	99	ENUM16	2	静的	x	OOS
interface_external_input_2	界面外部入力 2	102	ENUM16	2	静的	x	OOS
function_input_1_interface	機能入力 1 界面	100	ENUM16	2	静的	x	OOS
function_input_2_interface	機能入力 2 界面	103	ENUM16	2	静的	x	OOS
fixed_value_input_1_interface	固定値入力 1 界面	101	FLOAT	4	静的	x	OOS
fixed_value_input_2_interface	固定値入力 2 界面	104	FLOAT	4	静的	x	OOS
distance_unit_ro	距離単位	53	ENUM16	2	静的	x	OOS
level_unit_ro	レベル単位	61	ENUM16	2	静的	x	OOS
operating_mode_ro	動作モード	54	ENUM16	2	静的	x	OOS
enter_access_code	アクセスコード入力	52	UINT16	2	静的	x	AUTO
locking_status	ロックの状態	50	BIT_ENUM16	2	動的		
access_status_tooling	アクセスステータスツール	51	ENUM16	2	静的		
reference_distance	基準距離	71	FLOAT	4	静的	x	OOS
sw_option_active_overview	有効な SW オプションの概要	110	BIT_ENUM32	4	静的		
decimal_places_menu	小数点桁数メニュー	109	ENUM16	2	静的	x	AUTO
fieldbus_type	フィールドバスタイプ	111	ENUM8	1	静的		
interface_property_ro	界面特性	108	ENUM16	2	静的	x	OOS
medium_type_ro	測定物タイプ	112	ENUM16	2	静的	x	OOS
eop_level_evaluation_ro	EOP レベル評価	113	ENUM16	2	静的	x	OOS
sensor_type_ro	センサタイプ	114	ENUM16	2	静的	x	OOS
calculated_dc_status_en	ステータス	58	ENUM8	1	動的		

### 9.6.6 エキスパート情報/トランスデューサブロック

 エキスパート情報/トランスデューサブロックのパラメータの説明については、機能説明書『Levelflex FMP5x FOUNDATION フィールドバス』(GP01015F) を参照してください。

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ (バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK
abs_echo_amp_val	エコーの絶対振幅	51	FLOAT	4	動的		
abs_eop_amp_val	絶対 EOP 振幅	55	FLOAT	4	動的		
absolute_interface_amplitude	界面の絶対振幅	58	FLOAT	4	動的		
application_parameter	アプリケーションパラメータ	74	ENUM16	2	動的		
electronic_temp_value	電子モジュール内温度	66	FLOAT	4	動的		
eop_shift_value	EOP シフト	69	FLOAT	4	動的		
found_echoes	検出されたエコー	71	ENUM16	2	動的		
max_electr_temp	電子モジュール内最高温度	73	FLOAT	4	動的	x	AUTO
time_max_electr_temp	電子モジュール内最高温度の時刻	75	STRING		動的		

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ (バイト)	ストレージ クラス	書き 込み アクセ ス	MODE_BLK
measurement_frequency	測定周波数	76	FLOAT	4	動的		
min_electr_temp	電子モジュール内最低温度	77	FLOAT	4	動的	x	AUTO
time_min_electr_temp	電子モジュール内最低温度の時刻	78	STRING		動的		
rel_echo_amp_val	エコーの相対振幅	53	FLOAT	4	動的		
relative_interface_amplitude	界面の相対振幅	60	FLOAT	4	動的		
reset_min_max_temp	最低/最高温度のリセット	79	ENUM16	2	静的	x	AUTO
noise_signal_val	信号ノイズ	63	FLOAT	4	動的		
used_calculation	使用計算値	80	ENUM16	2	動的		
tank_trace_state	タンクトレース状態	81	ENUM16	2	動的		
max_draining_speed	最大排出速度	82	FLOAT	4	動的	x	AUTO
max_filling_speed	L最大充填速度	83	FLOAT	4	動的	x	AUTO
time_max_level	レベル最大値の時刻	84	STRING		動的		
max_level_value	最大レベル	85	FLOAT	4	動的	x	AUTO
time_min_level	レベル最小値の時刻	86	STRING		動的		
min_level_value	レベルの最小値	87	FLOAT	4	動的	x	AUTO
reset_min_max	最小値/最大値のリセット	94	ENUM16	2	静的	x	AUTO
interf_max_drain_speed	I最大排出速度	88	FLOAT	4	動的	x	AUTO
interf_max_fill_speed	I最大充填速度	89	FLOAT	4	動的	x	AUTO
time_max_interface	界面最大値の時刻	90	STRING		動的		
max_interface_value	界面最大値	91	FLOAT	4	動的	x	AUTO
time_min_interface	界面最小値の時刻	92	STRING		動的		
min_interface_value	界面最小値	93	FLOAT	4	動的	x	AUTO
application_parameter	アプリケーションパラメータ	95	ENUM16	2	動的		
operating_mode_ro	動作モード	108	ENUM16	2	静的	x	OOS
temperature_unit	温度単位	72	ENUM16	2	静的	x	AUTO
activate_sw_option	ソフトウェアオプションの有効化	110	UINT32	4	静的	x	AUTO
target_echo_status	ステータス	56	ENUM8	1	動的		
iface_target_echo_status	ステータス	61	ENUM8	1	動的		
signal_noise_status	ステータス	64	ENUM8	1	動的		
sens_temp_status	ステータス	67	ENUM8	1	動的		
eop_shift_status	ステータス	70	ENUM8	1	動的		
terminal_voltage_1	端子電圧 1	97	FLOAT	4	動的		
calculated_dc_value	DC の計算値	100	FLOAT	4	動的	x	AUTO
upper_interface_thickness	上部層の厚み	103	FLOAT	4	動的		
debug_value	デバッグ値	106	FLOAT	4	動的	x	AUTO
sw_option_active_overview	有効な SW オプションの概要	111	BIT_ENUM32	4	静的		
locking_status	ロックの状態	113	BIT_ENUM16	2	動的		
decimal_places_menu_ro	小数点桁数メニュー	109	ENUM16	2	静的	x	AUTO
linearization_type	リニアライゼーション方式	104	ENUM16	2	静的	x	OOS
eop_level_evaluation	EOP レベル評価	112	ENUM16	2	静的	x	OOS
access_status_tooling	アクセスステータスツール	114	ENUM16	2	静的		

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ (バイト)	ストレージ クラス	書き 込み アクセ ス	MODE_BLK
calculated_dc_status	ステータス	99	UINT8	1	動的		
status_up_iface_thickness	カスタマイズされた上部層厚さのステータス	102	UINT8	1	動的		
debug_status		107	UINT8	1	動的	x	AUTO


### 9.6.7 サービスセンサ/トランスデューサブロック

サービスセンサ/変換器ブロックは、Endress+Hauser の許可されたサービススタッフのみが操作できます。

### 9.6.8 サービス情報/変換器ブロック

サービス情報/トランスデューサブロックは、Endress+Hauser の許可されたサービススタッフのみが操作できます。

### 9.6.9 データ転送/変換器ブロック

 データ転送/変換器ブロックのパラメータの説明は、機能説明書『Levelflex FMP5x FOUNDATION フィールドバス』(GP01015F) にあります。

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ(バイト)	ストレージクラス	書き込み アクセス	MODE_BLK
used_calculation	使用計算値	87	ENUM16	2	動的		
bdt_cfg_rdwr_ctrl		101	UINT16	2	静的	x	AUTO
bdt_transferred_ctrl		102	BYTEARRAY		静的	x	AUTO
bdt_data_trans		103	BYTEARRAY		静的	x	AUTO
bdt_prepare		99	BYTEARRAY		静的	x	AUTO
bdt_status		100	BYTEARRAY		静的		
sw_option_active_overview	有効な SW オプションの概要	98	BIT_ENUM32	4	静的		
digits_at_0_mVdB		90	FLOAT	4	動的	x	AUTO
digits_per_mVdB		91	FLOAT	4	動的	x	AUTO
actual_diagnostics	現在の診断結果	97	UINT32	4	静的		
electric_probe_length	電気プローブ長	92	FLOAT	4	動的		
empty_calibration_ro	空校正	93	FLOAT	4	静的	x	OOS
full_calibration_ro	満量校正	94	FLOAT	4	静的	x	OOS
distance_unit_ro	距離単位	95	ENUM16	2	静的	x	OOS
operating_mode_ro	動作モード	88	ENUM16	2	静的	x	OOS
present_probe_length_ro	実際のプローブ長	89	FLOAT	4	動的	x	AUTO
trend_operation_hours		104	UINT32	4	静的		
trend_package_size		105	UINT8	1	静的	x	AUTO
trend_storage_time	トレンド記憶時間	106	UINT32	4	静的		
trend_sup_pack_size		107	UINT8	1	静的		
gpc_mode_ro	気相補正モード	109	ENUM16	2	静的	x	OOS
eop_level_evaluation_ro	EOP レベル評価	110	ENUM16	2	静的	x	OOS
temperature_unit_ro	温度単位	111	ENUM16	2	静的	x	OOS

名称	ラベル	索引	データ型	サイズ(バイト)	ストレージクラス	書き込みアクセス	MODE_BLK
max_trend_entries		108	UINT16	2	静的		
line_mapping_point_number	ラインマッピング点番号	126	UINT16	2	静的	x	AUTO
line_mapping_array_x	ラインマッピング配列 X	127	FLOAT	4	静的	x	AUTO
line_mapping_array_y	ラインマッピング配列 Y	128	FLOAT	4	静的	x	AUTO
mapping_end_point_ro	マッピングの最終点	125	FLOAT	4	静的	x	AUTO
mapping_start_point	マッピングの開始点	124	FLOAT	4	静的	x	AUTO
function_block_table		143	UINT32	4	静的		
custom_empty_value		112	FLOAT	4	静的		
custom_full_value		113	FLOAT	4	静的		
customized	カスタマイズ済み	121	UINT8	1	静的		
reset_ordered_configuration	注文された設定のリセット	122	ENUM16	2	静的	x	AUTO
empty_scale		114	FLOAT	4	静的	x	AUTO
eop_map_point_number		116	UINT16	2	静的	x	AUTO
factory_data_valid		123	UINT8	1	静的		
fieldbus_type	フィールドバスタイプ	144	ENUM8	1	静的		
full_scale		115	FLOAT	4	静的	x	AUTO
init_map_point_number		117	UINT16	2	静的	x	AUTO
max_not_assoc_track		118	UINT16	2	静的	x	AUTO
ref_max_dist	最大基準距離	119	FLOAT	4	静的	x	AUTO
ref_min_dist	最小基準距離	120	FLOAT	4	静的	x	AUTO
line_mapping_accuracy	ラインマッピング精度	130	FLOAT	4	静的	x	AUTO
mapping_curve_left_margin	マッピングカーブ左余白	131	FLOAT	4	静的	x	AUTO
device_calib_changed		133	ENUM16	2	静的	x	AUTO
echo_thresh_attenuat_const_ee	しきい値減衰定数	134	FLOAT	4	動的	x	AUTO
echo_threshold_far_ee		135	FLOAT	4	静的	x	AUTO
echo_thresh_inactive_len		137	FLOAT	4	静的	x	AUTO
echo_threshold_near_ee		136	FLOAT	4	静的	x	AUTO
present_probe_length_ee		138	FLOAT	4	静的	x	AUTO
reset_appl_para_chg_flags		139	ENUM16	2	静的	x	AUTO
reset_dyn_persistent		140	ENUM16	2	静的	x	AUTO
locking_status	ロックの状態	142	BIT_ENUM16	2	動的		
decimal_places_menu	小数点桁数メニュー	96	ENUM16	2	静的	x	AUTO
access_status_tooling	アクセスステータスツール	141	ENUM16	2	静的		
level_linearized	リニアライズされたレベル	147	FLOAT	4	動的		
bd_t_transferred_ctrl		197	UINT8	1	静的	x	AUTO
bd_t_cfg_rdwr_ctrl		196	UINT16	2	静的	x	AUTO

## 9.7 メソッド

FOUNDATION フィールドバス仕様では、機器操作を簡素化するためのメソッドを使用できます。メソッドとは、特定の機器機能を設定するために指定された順序で実行する必要がある一連の対話型ステップです。

本機器で使用できるメソッドは、以下のとおりです。

■ **再起動**

このメソッドはリソースブロックにあり、**機器リセット**パラメータの設定に使用します。これにより、機器パラメータは特定の状態にリセットされます。

■ **ENP 再起動**

このメソッドはリソースブロックにあり、電子銘板 (**ENP : Electronic Name Plate**) のパラメータの設定に使用します。

■ **設定**

このメソッドは設定/トランスデューサブロックにあり、測定パラメータの基本設定に使用します (単位、タンク/容器のタイプ、測定物、空/満量校正)。

■ **リニアライゼーション**

このメソッドは **ADV\_SETUP**/トランスデューサブロックにあり、レベル測定値の容量、質量、または流量への変換用のリニアライゼーションテーブルの管理に使用します。

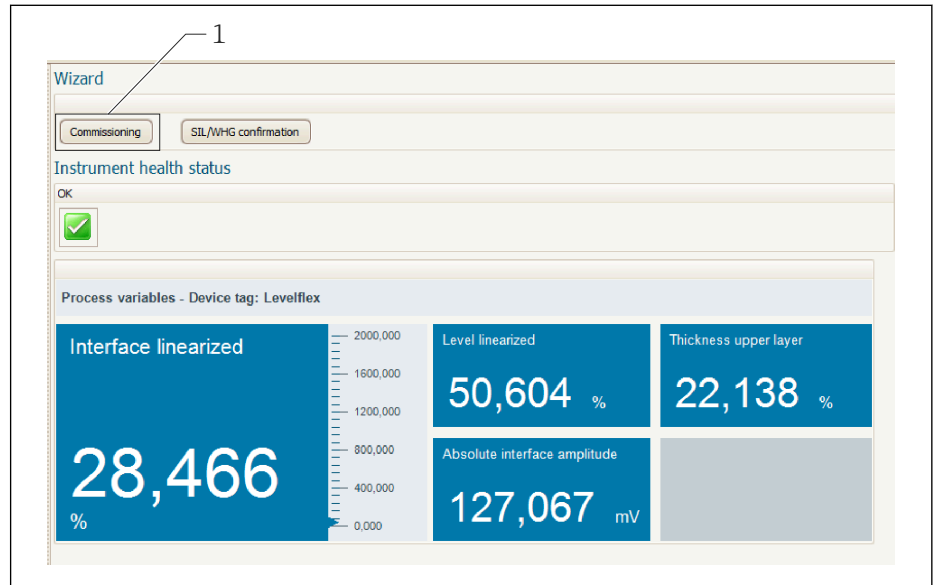
■ **自己チェック**

このメソッドは **EXPERT\_CONFIG**/トランスデューサブロックにあり、機器の自己診断テストを実行するために使用します。

## 10 ウィザードを使用した設定

FieldCare および DeviceCare では、ウィザードを使用して初期調整を容易に行うことができます。

1. 機器を FieldCare または DeviceCare に接続します。
2. FieldCare または DeviceCare で機器を開きます。
  - ↳ 機器のダッシュボード（ホームページ）が表示されます。



1 「Commissioning（設定）」ボタンでウィザードを呼び出します。


3. 「Commissioning（設定）」をクリックして、ウィザードを開始します。
  4. 各パラメータに適切な値を入力するか、または適切な項目を選択します。これらの値は機器に直接書き込まれます。
  5. 「Next（次へ）」をクリックして次のページに移動します。
  6. すべてのページの入力が完了したら「Finish（完了）」をクリックしてウィザードを終了します。
- i** すべての必要なパラメータを入力する前にウィザードをキャンセルした場合、機器が未設定の状態になる可能性があります。この場合、機器を初期設定にリセットすることをお勧めします。

## 11 操作メニューを使用した設定

### 11.1 設置確認および機能チェック

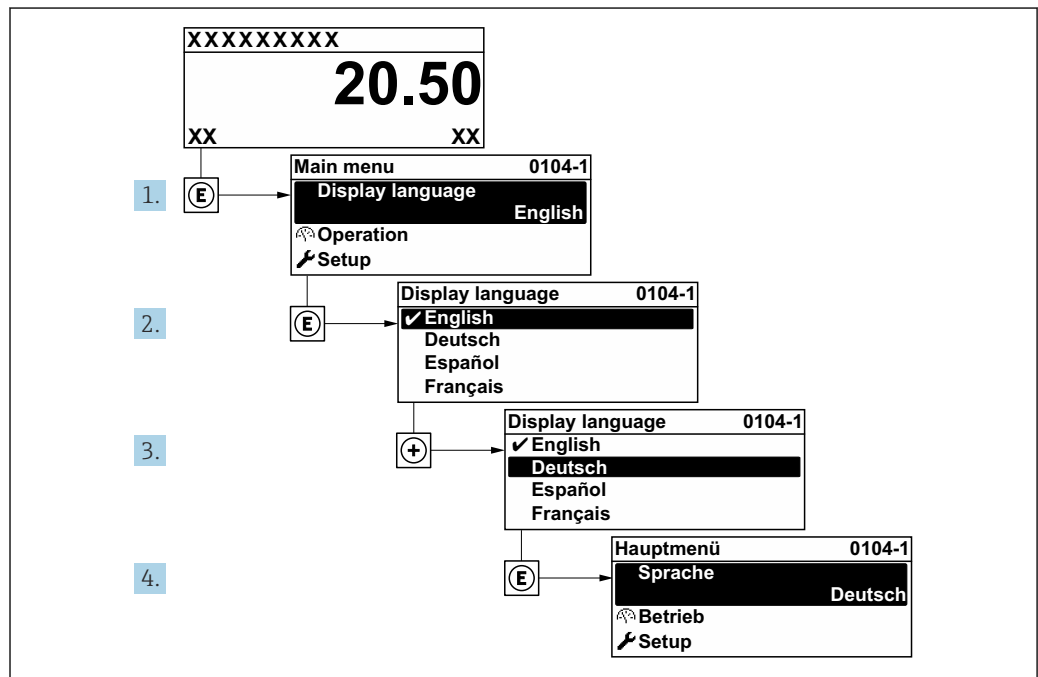
測定点を設定する前に、設置状況および配線状況を確認してください。


 設置状況の確認

 配線状況の確認

### 11.2 操作言語の設定

工場設定：英語または注文した地域の言語

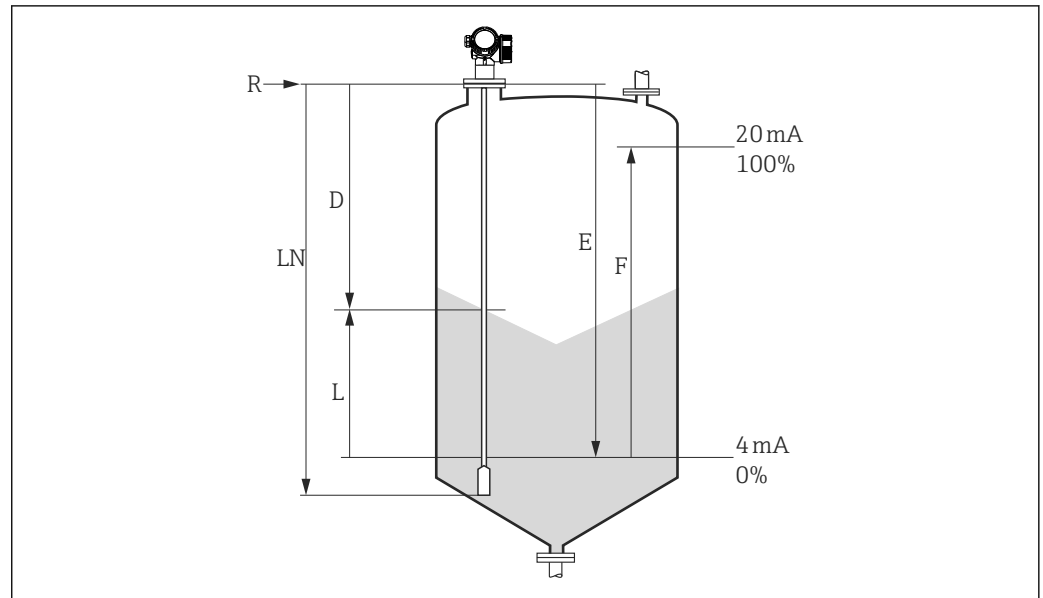


 26 現場表示器の使用例

A0029420



### 11.3 レベル測定の設定



A0012838

図 27 粉体のレベル測定用パラメータの設定

- LN プローブ長
- R 測定基準点
- D 距離
- L レベル
- E 空校正 (=ゼロ点)
- F 満量校正 (=スパン)

**i** ローププローブの使用時に  $\epsilon_r$  値が 7 未満の場合、プローブウェイト付近では測定できません。この場合、空校正 E は  $LN - 250 \text{ mm}$  ( $LN - 10 \text{ in}$ ) を超えないようにしてください。

1. 設定 → デバイスのタグ  
↳ タグ名を入力してください。
2. 次の項目に移動します。設定 → 距離の単位  
↳ 長さの単位を選択します。
3. 次の項目に移動します。設定 → タンク材質  
↳ 容器タイプを選択します。
4. 次の項目に移動します。設定 → 空校正  
↳ 空距離 E (測定基準点 R から 0% マークまでの距離) を設定します。
5. 次の項目に移動します。設定 → 満量校正  
↳ 満量距離 F (0% マークから 100% マークまでの距離) を設定します。
6. 次の項目に移動します。設定 → レベル  
↳ 測定レベル L を表示します。
7. 次の項目に移動します。設定 → 距離  
↳ 測定基準点 R とレベル L 間の距離 D を表示します。
8. 次の項目に移動します。設定 → 信号品質  
↳ 解析されたレベルエコーの信号品質を表示します。
9. 現場表示器による操作：  
次の項目に移動します。設定 → マッピング → 距離の確定  
↳ 不要反射マップの記録を開始するために、必要に応じて、表示された距離と実際の値を比較します。

**10.** 操作ツールによる操作：

次の項目に移動します。設定 → 距離の確定

- ↳ 不要反射マップの記録を開始するために、必要に応じて、表示された距離と実際の値を比較します。

**11.4 基準エコーカーブの記録**


測定の設定後に現在の反射波形を基準エコーカーブとして記録することをお勧めします。これは、後で診断のために使用できます。**基準カーブの保存** パラメータは、反射波形を記録するために使用します。


**メニュー内のパス**

エキスパート → 診断 → エンベロープ診断 → 基準カーブの保存

**選択項目の説明**

- いいえ  
動作なし
- はい  
現在の反射波形が基準カーブとして保存されます。

 ソフトウェアバージョン 01.00.zz が搭載されている機器の場合、このサブメニューはユーザーの役割が「サービス」のときにのみ表示されます。

 基準エコーカーブは、機器から FieldCare に基準エコーカーブが読み込まれた後、FieldCare の反射波形図にのみ表示されます。これには、FieldCare の「基準カーブ読み込み」機能を使用します。

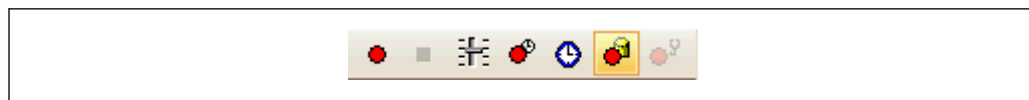


図 28 「基準カーブ読み込み」機能

**11.5 現場表示器の設定****11.5.1 レベル測定用の現場表示器の初期設定**

パラメータ	電流出力が 1 つの機器の初期設定	電流出力が 2 つの機器の初期設定
表示形式	1 つの値、最大サイズ	1 つの値、最大サイズ
1 の値表示	リニアライゼーションされたレベル	リニアライゼーションされたレベル
2 の値表示	距離	距離
3 の値表示	電流出力 1	電流出力 1
4 の値表示	なし	電流出力 2

**11.5.2 現場表示器の調整**

以下のサブメニューを使用して現場表示器を調整できます。  
設定 → 高度な設定 → 表示

**11.6 設定管理**

設定が完了したら、現在の機器設定を保存して別の測定点にコピーするか、または前の機器設定に復元することが可能です。これを行うには、**設定管理** パラメータとそのオプションを使用します。

### メニュー内のパス

設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示 → 設定管理

### 選択項目の説明

#### ■ キャンセル

何も実行せずにこのパラメータを終了します。

#### ■ バックアップの実行

現在の機器設定のバックアップコピーを、HistoROM（機器に内蔵）から機器の表示モジュールに保存します。

#### ■ 復元

機器設定のバックアップコピーを、表示モジュールから機器の HistoROM にコピーします。

#### ■ 複製

機器の変換器設定を、表示モジュールを使用して別の機器に複製します。個々の測定点を特徴付ける以下のパラメータは転送されません。

測定物タイプ

#### ■ 比較

表示モジュールに保存された機器設定と HistoROM の現在の機器設定を比較します。その結果は、**比較の結果** パラメータパラメータに表示されます。

#### ■ バックアップデータの削除

機器設定のバックアップコピーを、機器の表示モジュールから削除します。



この操作の処理中は、現場表示器を介して設定を編集することはできません。また、処理ステータスを表すメッセージが表示されます。



既存のバックアップコピーが、**復元** オプションを使用して元の機器以外に復元された場合、個々の機器機能が使用できなくなる場合があります。場合によっては、「納入時の状態」にリセットして元の状態に復元することもできません。

設定を別の機器にコピーする場合は、必ず**複製** オプションを使用してください。

## 11.7 不正アクセスからの設定の保護


次の2つの方法で、不正アクセスから設定を保護できます。


- パラメータによるロック（ソフトウェアロック）
- 書込保護スイッチによるロック（ハードウェアロック）

## 12 設定（ブロックベースの操作）

### 12.1 設置確認および機能チェック

測定点を設定する前に、設置状況および配線状況を確認してください。

 設置状況の確認

 配線状況の確認

### 12.2 ブロック設定

#### 12.2.1 準備

1. 計測機器の電源をオンにします。
2. **DEVICE\_ID** をメモします。
3. 設定プログラムを開きます。
4. Cff と DD ファイルをホストシステムまたは設定プログラムにロードします。適切なシステムファイルを使用していることを確認します。
5. **DEVICE\_ID**（手順 2 のメモを参照）を使用して機器を識別します。**Pd-tag/FF\_PD\_TAG** パラメータを使用してタグ名を機器に割り当てます。


#### 12.2.2 リソースブロックの設定

1. リソースブロックを開きます。
2. 必要に応じて、機器操作のロックを無効にします。
3. 必要に応じて、ブロック名を変更します。初期設定：RS-xxxxxxxxxxxx (RB2)
4. 必要に応じて、**タグ説明/TAG\_DESC** パラメータを使用して説明をブロックに割り当てます。
5. 必要に応じて、その他のパラメータを変更します。

#### 12.2.3 トランスデューサブロックの設定

測定モジュールと表示モジュールは、トランスデューサブロックを使用して設定します。基本的な手順はすべてのトランスデューサブロックで同じです。

1. 必要に応じて、ブロック名を変更します。
2. **ブロックモード/MODE\_BLK** パラメータの **TARGET** 要素を使用してブロックモードを **OOS** に設定します。
3. 測定作業に従って機器を設定します。
4. **ブロックモード/MODE\_BLK** パラメータの **TARGET** 要素を使用してブロックモードを **Auto** に設定します。

 計測機器が正しく機能するには、ブロックモードを **Auto** に設定する必要があります。

### 12.2.4 アナログ入力ブロックの設定

本機器には、必要に応じてさまざまなプロセス変数に割り当てることができる2つのアナログ入力ブロックがあります。

工場設定	
アナログ入力ブロック	CHANNEL
AI 1	32949 : リニアライズされたレベル
AI 2	32856 : 距離

1. 必要に応じて、ブロック名を変更します。
2. **ブロックモード/MODE\_BLK** パラメータの **TARGET** 要素を使用してブロックモードを **OOS** に設定します。
3. **CHANNEL** パラメータを使用して、アナログ入力ブロックの入力値として使用する必要があるプロセス変数を選択します→ 図 60。
4. **トランスデューサスケール/XD\_SCALE** パラメータを使用して、プロセス変数の単位とブロック入力レンジを選択します→ 図 77。選択した単位がプロセス変数に適合していることを確認します。プロセス変数と単位が適合していない場合、**ブロックエラー/BLOCK\_ERR** パラメータが**ブロック設定エラー**を報告し、ブロックモードを **Auto** に設定できません。
5. **リニアライゼーション方式/L\_TYPE** パラメータを使用して、入力変数のリニアライゼーション方式を選択します（工場設定 : **Direct**）。**Direct** リニアライゼーションモードの場合は、**トランスデューサスケール/XD\_SCALE** と **出力スケール/OUT\_SCALE** パラメータの設定が同じでなければなりません。値と単位が適合していない場合、**ブロックエラー/BLOCK\_ERR** パラメータが**ブロック設定エラー**を報告し、ブロックモードを **Auto** に設定できません。
6. **上上限/HI\_HI\_LIM**、**上限/HI\_LIM**、**下下限/LO\_LO\_LIM**、および **下限/LO\_LIM** の各パラメータを使用して、アラームと重要なアラームメッセージを入力します。入力するリミット値は、**出力スケール/OUT\_SCALE** パラメータで指定された範囲内である必要があります→ 図 77。
7. **上限アラームの優先度/HI\_HI\_PRI**、**上限早期警告の優先度/HI\_PRI**、**下限アラームの優先度/LO\_LO\_PRI** および **下限早期警告の優先度/LO\_PRI** の各パラメータを使用して、アラームの優先度を設定します。フィールドホストシステムへの報告は、アラームの優先度が 2 を上回る場合にのみ行われます。
8. **ブロックモード/MODE\_BLK** パラメータの **TARGET** 要素を使用してブロックモードを **Auto** に設定します。これには、リソースブロックも **Auto** ブロックモードに設定する必要があります。

### 12.2.5 その他の設定

1. 機能ブロックと出力ブロックを関連付けます。
2. 有効な LAS を指定した後、すべてのデータとパラメータをフィールド機器にダウンロードします。

## 12.3 AI ブロックでの測定値のスケーリング

アナログ入力ブロックで **L\_TYPE = Indirect** リニアライゼーション方式が選択されている場合は、測定値のスケーリングが可能です。入力レンジは **XD\_SCALE** の **EU\_0** および **EU\_100** 要素によって定義されます。入力レンジは、**OUT\_SCALE** の同じく **EU\_0** および **EU\_100** 要素で定義された出力レンジに対して線形的にマッピングされます。

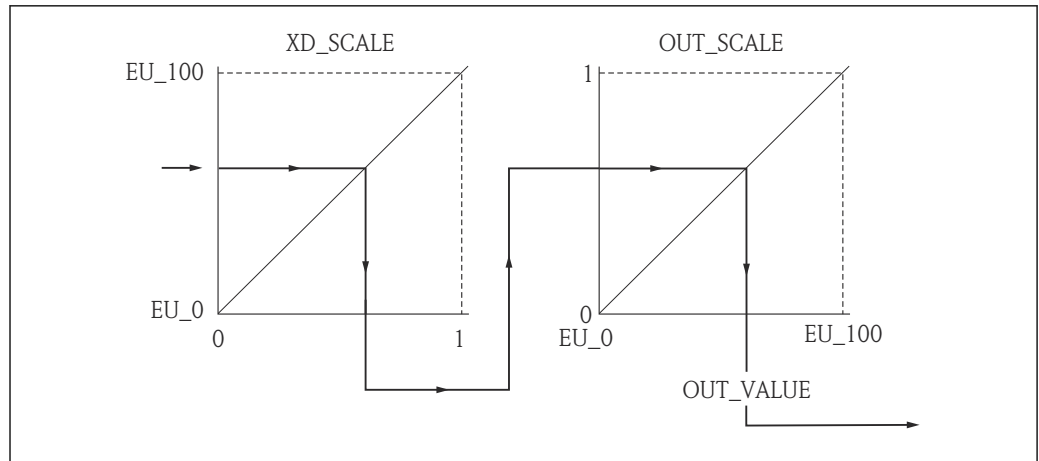


図 29 AI ブロックでの測定値のスケーリング

- i
L\_TYPE パラメータで **Direct** モードを選択した場合、**XD\_SCALE** と **OUT\_SCALE** の値と単位を変更することはできません。
- L\_TYPE、**XD\_SCALE**、および **OUT\_SCALE** の各パラメータは OOS ブロックモードでのみ変更できます。

## 12.4 言語の選択

手順	ブロック	パラメータ	措置
1	DISPLAY (TRDDISP)	言語 (language)	言語を選択します。 <sup>1)</sup> <b>選択項目：</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ 32805：アラビア語</li> <li>▪ 32824：中国語</li> <li>▪ 32842：チェコ語</li> <li>▪ 32881：オランダ語</li> <li>▪ 32888：英語</li> <li>▪ 32917：フランス語</li> <li>▪ 32920：ドイツ語</li> <li>▪ 32945：イタリア語</li> <li>▪ 32946：日本語</li> <li>▪ 32948：韓国語</li> <li>▪ 33026：ポーランド語</li> <li>▪ 33027：ポルトガル語</li> <li>▪ 33062：ロシア語</li> <li>▪ 33083：スペイン語</li> <li>▪ 33103：タイ語</li> <li>▪ 33120：ベトナム語</li> <li>▪ 33155：インドネシア語</li> <li>▪ 33166：トルコ語</li> </ul>

1) 機器の注文時に、一連の使用可能な言語が定義されます。製品構成、仕様コード 500「追加操作言語」を参照してください。

## 12.5 レベル測定の設定

**i** 設定メソッドを測定の設定に使用することもできます。これは、SETUP (TRDSUP) 変換器ブロックを介して呼び出されます。

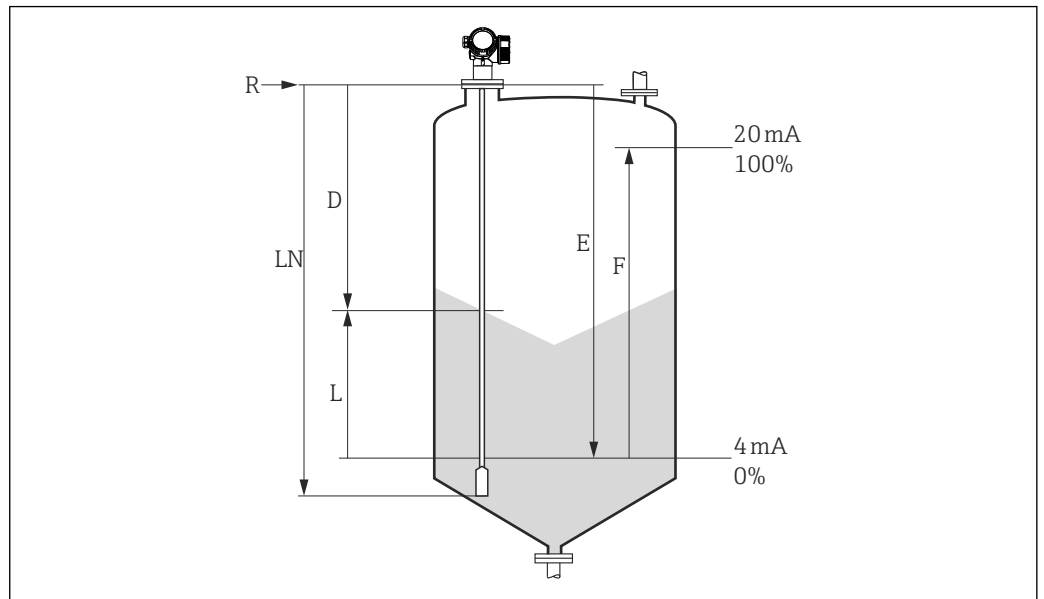


図 30 粉体のレベル測定用パラメータの設定

LN = プローブ長  
 D = 距離  
 L = レベル

R = 測定基準点  
 E = 空校正 (= ゼロ点)  
 F = 満量校正 (= スパン)

**i** ローププローブの使用時に比誘電率値が 7 未満の場合、プローブウェイト付近では測定できません。この場合、空校正 E は  $LN - 250 \text{ mm}$  ( $LN - 10 \text{ in}$ ) を超えないようにしてください。


手順	ブロック	パラメータ	措置
1	SETUP (TRDSUP)	距離単位 (distance_unit)	長さの単位を選択します。 <b>選択項目:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 1010 : m</li> <li>■ 1013 : mm</li> <li>■ 1018 : in</li> <li>■ 1019 : ft</li> </ul>
2	SETUP (TRDSUP)	容器タイプ (bin_type)	容器タイプを選択します。 <b>選択項目:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 33288 : 金属</li> <li>■ 33440 : プラスチック/木材</li> <li>■ 33465 : コンクリート</li> <li>■ 33467 : アルミニウム</li> </ul>
3	SETUP (TRDSUP)	空校正 (empty_calibration)	空距離 E (測定基準点 R から 0% マークまでの距離) を設定します。
4	SETUP (TRDSUP)	満量校正 (full_calibration)	満量距離 F (0% マークから 100% マークまでの距離) を設定します。
5	SETUP (TRDSUP)	レベル (level)	測定レベル L を表示します。
6	SETUP (TRDSUP)	距離 (filtered_dist_val)	測定基準点 R とレベル L 間の距離 D を表示します。

手順	ブロック	パラメータ	措置
7	SETUP (TRDSUP)	信号品質 (signal_quality)	解析されたレベルエコーの信号品質を表示します。
8	SETUP (TRDSUP)	距離の確認 (confirm_distance)	不要反射マップの記録を開始するために、表示された距離と実際の値を比較します。 <b>選択項目：</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 179：手動マップ</li> <li>■ 32847：すべて削除</li> <li>■ 32859：距離 OK</li> <li>■ 32860：距離が長すぎる</li> <li>■ 32861：距離が短すぎる</li> <li>■ 32862：距離不明</li> <li>■ 33100：タンク空</li> </ul>

## 12.6 現場表示器の設定

### 12.6.1 レベル測定用の現場表示器の初期設定

パラメータ	電流出力が1つの機器の初期設定	電流出力が2つの機器の初期設定
表示形式	1つの値、最大サイズ	1つの値、最大サイズ
1の値表示	リニアライズされたレベル	リニアライズされたレベル
2の値表示	距離	距離
3の値表示	電流出力1	電流出力1
4の値表示	なし	電流出力2

 現場表示器は、**DISPLAY (TRDDISP)** トランスデューサブロックで調整することができます。

## 12.7 設定管理

設定が完了したら、現在の機器設定を保存して別の測定点にコピーするか、または前の機器設定に復元することが可能です。これは、**設定管理**パラメータとそのオプションを使用して行うことができます。

### メニュー内のパス

設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示 → 設定管理

### ブロック操作

ブロック：**DISPLAY (TRDDISP)**

パラメータ：**設定管理 (configuration\_management)**



### パラメータオプションの機能

選択項目	説明
33097：バックアップの実行	HistoROM にある現在の機器設定のバックアップコピーを、機器の表示モジュールに保存します。バックアップコピーには機器の変換器データが含まれます。
33057：復元	機器設定のバックアップコピーを、表示モジュールから機器の HistoROM にコピーします。バックアップコピーには機器の変換器データが含まれます。
33838：複製	別の機器の変換器設定を、表示モジュールを使用して機器に複製します。
265：比較	表示モジュールに保存された機器設定と HistoROM の現在の機器設定とを比較します。
32848：バックアップデータの削除	機器設定のバックアップコピーを、機器の表示モジュールから削除します。



### HistoROM

HistoROM は、EEPROM タイプの不揮発性メモリです。

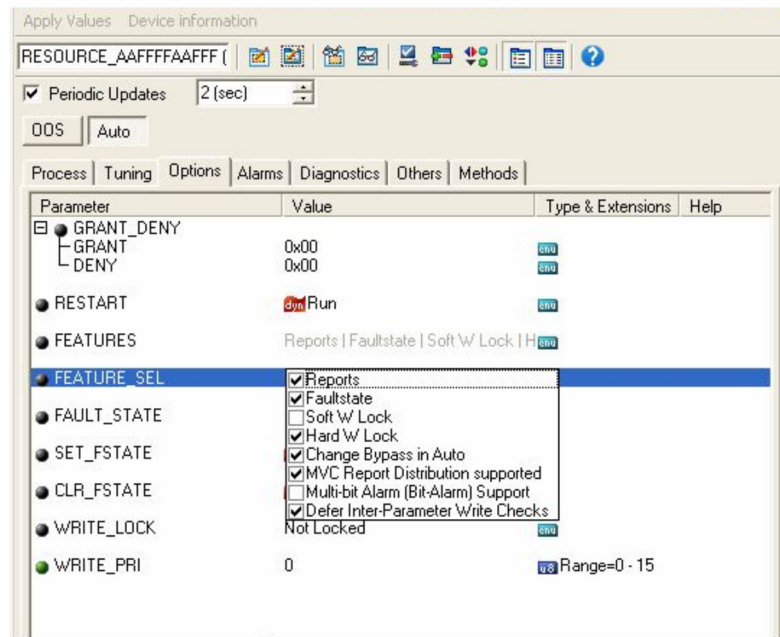
-  この操作の処理中は、現場表示器を介して設定を編集することはできません。また、処理ステータスを表すメッセージが表示されます。
-  FOUNDATION フィールドバス通信を備える機器の場合、パラメータ設定の複製時に PD タグパラメータも伝送されます。必要に応じて、設定の複製後にこのパラメータを適切な値に変更してください。

## 12.8 FOUNDATION フィールドバス仕様 FF912 に基づくイベント動作の設定

この機器は FOUNDATION フィールドバス仕様 FF912 に準拠しています。重要な点を以下に示します。

- NAMUR 推奨 NE107 に準拠した診断カテゴリーは、製造者に依存しない形式でフィールドバスを介して伝送されます。
  - F：故障
  - C：機能チェック
  - S：仕様範囲外
  - M：メンテナンスが必要
- 事前に定義されたイベントグループの診断カテゴリーを、アプリケーションの要件に従ってユーザーが調整できます。
- 以下のイベントは、このグループから切り離して個別に取り扱うことができます。
  - 941：エコーロスト
  - 942：安全距離内
- 追加情報と是正措置がイベントメッセージとともにフィールドバスを介して伝送されます。

**i** FF912 に基づく診断メッセージは、**マルチビットサポート**オプションがリソースブロックの **FEATURE\_SEL** パラメータで有効になっている場合にのみホストで使用可能です。互換性の観点から、納入時には、このオプションは有効になっていません。



### 12.8.1 イベントグループ

診断メッセージは、各イベントの**発生源**と**重大度**に応じて 16 のグループに分類されます。各グループには、**デフォルトの診断カテゴリ**が割り当てられます。どのグループも、割当パラメータの 1 ビットで表されます。

イベントの重大度	デフォルトの診断カテゴリ	イベントソース	ビット	グループ内のイベント
最も高い重大度	Failure (故障) (F)	センサ	31	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ F003 : 破損プローブの検出</li> <li>■ F046 : 付着物の検知</li> <li>■ F083 : 電子メモリ内容</li> <li>■ F104 : HF ケーブル</li> <li>■ F105 : HF ケーブル</li> <li>■ F106 : センサ</li> </ul>
		電子機器部	30	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ F242 : ソフトウェアの互換性なし</li> <li>■ F252 : モジュールの互換性なし</li> <li>■ F261 : 電子モジュール</li> <li>■ F262 : モジュール接続</li> <li>■ F270 : メイン電子モジュールの故障</li> <li>■ F271 : メイン電子モジュールの故障</li> <li>■ F272 : メイン電子モジュールの故障</li> <li>■ F273 : メイン電子モジュールの故障</li> <li>■ F275 : I/O モジュールの故障</li> <li>■ F276 : I/O モジュールの故障</li> <li>■ F282 : データメモリ</li> <li>■ F283 : 電子メモリ内容</li> <li>■ F311 : 電子メモリ内容</li> </ul>
		設定	29	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ F410 : データ転送</li> <li>■ F411 : アップロード/ダウンロード</li> <li>■ F435 : リニアライゼーション</li> <li>■ F437 : 設定の互換性なし</li> </ul>
		プロセス	28	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ F803 : 電流ループ 1</li> <li>■ F825 : 動作温度</li> <li>■ F936 : EMC 干渉</li> <li>■ F941 : エコーロスト<sup>1)</sup></li> <li>■ F970 : リニアライゼーション</li> </ul>

- 1) このイベントは、動作を個別に定義するためにグループから除外することができます。「設定可能エリア」セクションを参照してください。

イベントの重大度	デフォルトの診断カテゴリ	イベントソース	ビット	グループ内のイベント
高い重大度	Function check (機能チェック) (C)	センサ	27	Levelflex では未使用
		電子機器部	26	Levelflex では未使用
		設定	25	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ C411 : アップロード/ダウンロード</li> <li>■ C431 : トリム</li> <li>■ C484 : シミュレーションフェールセーフモード</li> <li>■ C485 : シミュレーション測定値</li> <li>■ C491 : シミュレーション電流出力</li> <li>■ C585 : シミュレーション距離</li> </ul>
		プロセス	24	Levelflex では未使用

イベントの重大度	デフォルトの診断カテゴリー	イベントソース	ビット	グループ内のイベント
低い重大度	Out of specification (仕様範囲外) (S)	センサ	23	Levelflex では未使用
		電子機器部	22	Levelflex では未使用
		設定	21	S441 : 電流出力 1
		プロセス	20	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ S801 : 電源電圧が低すぎる</li> <li>▪ S825 : 動作温度</li> <li>▪ S921 : 基準の変更</li> <li>▪ S942 : 安全距離内 <sup>1)</sup></li> <li>▪ S943 : 不感知距離内</li> <li>▪ S944 : レベル範囲</li> <li>▪ S968 : レベル制限</li> </ul>

1) このイベントは、グループから除外して個別に取り扱うことができます。「設定可能エリア」セクションを参照してください。

イベントの重大度	デフォルトの診断カテゴリー	イベントソース	ビット	グループ内のイベント
最も低い重大度	Maintenance required (要メンテナンス) (M)	センサ	19	Levelflex では未使用
		電子機器部	18	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ M270 : メイン電子モジュールの故障</li> <li>▪ M272 : メイン電子モジュールの故障</li> <li>▪ M311 : 電子メモリ内容</li> </ul>
		設定	17	M438 : データセット
		プロセス	16	M801 : 電流ループ 1

### 12.8.2 割当パラメータ

イベントカテゴリーは、4つの割当パラメータを使用してイベントグループに割り当てられます。割当パラメータは **RESOURCE (RB2)** ブロックにあります。

- **FD\_FAIL\_MAP** : 故障 (F) イベントカテゴリー用
- **FD\_CHECK\_MAP** : 機能チェック (C) イベントカテゴリー用
- **FD\_OFFSPEC\_MAP** : 仕様範囲外 (S) イベントカテゴリー用
- **FD\_MAINT\_MAP** : メンテナンスが必要 (M) イベントカテゴリー用

これらの各パラメータは、以下の意味を持つ 32 ビットで構成されます。

- **ビット 0** : Fieldbus Foundation によって予約されています。
- **ビット 1 ~ 15** : 設定可能エリア ; ここで、事前に定義された多数の診断イベントを所属グループに関係なく割り当てることができます。この場合、診断イベントは所属グループから除外され、動作を個別に設定することができます。Levelflex を使用して、以下のパラメータを設定可能エリアに割り当てることができます。
  - 941 : エコーロスト
  - 942 : 安全距離内
- **ビット 16 ~ 31** : 標準範囲。これらのビットは、イベントグループに永続的に割り当てられます。ビットを **1** に設定すると、このイベントグループが各イベントカテゴリーに割り当てられます。

以下の表は、割当パラメータの初期設定を示します。初期設定では、イベントの重大度とイベントカテゴリー（その割当パラメータ）間の関係が明確です。

#### 割当パラメータのデフォルト設定

イベントの重大度	標準エリア																設定可能エリア			
	最も高い重大度				高い重大度				低い重大度				最も低い重大度							
イベントソース <sup>1)</sup>	S	E	C	P	S	E	C	P	S	E	C	P	S	E	C	P				

ビット	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15 ... 1	
FD_FAIL_MAP	1	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
FD_CHECK_MAP	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
FD_OFFSPEC_MAP	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	0	0
FD_MAINT_MAP	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0

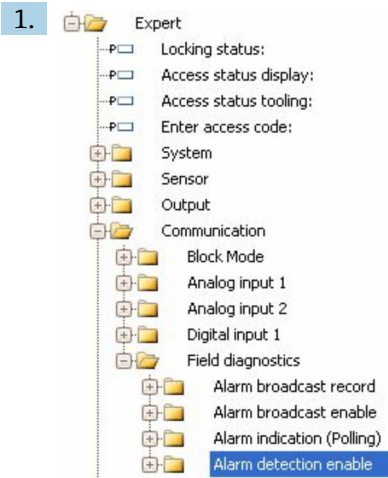
1) S : センサ、E : 電子機器部、C : 設定、P : プロセス

イベントグループの診断動作を変更するには、以下の手順を実行します。

1. グループが現在割り当てられている割当パラメータを開きます。
2. イベントグループのビットを **1** から **0** に切り替えます。FieldCare からこの操作を行う場合は、対応するチェックボックスをオフにします (以下の例を参照)。
3. グループを割り当てる必要のある割当パラメータを開きます。
4. イベントグループのビットを **0** から **1** に切り替えます。FieldCare からこの操作を行う場合は、対応するチェックボックスをオンにします (以下の例を参照)。

### 例

最も高い重大度/設定エラーグループには、メッセージ **410 : データ転送**、**411 : アップロード/ダウンロード**、**435 : リニアライゼーション**、および **437 : 設定の互換性なし**が含まれます。これらのメッセージは、**故障 (F)**ではなく、**機能チェック (C)**として分類されるようになります。



FieldCare のナビゲーションウィンドウを使用して、**エキスパート → 通信 → フィールド診断 → アラーム検出有効**に移動します。



図 31 「故障マップ (Fail Map)」列と「チェックマップ (Check Map)」列のデフォルトの状態

故障マップ列の設定 **最も高い重大度**グループを探して、該当するチェックボックス (A) をオフにします。チェックマップ列の対応するチェックボックス (B) をオンにします。Enter キーを押して各変更を確認することを忘れないでください。



図 32 変更後の「故障マップ (Fail Map)」列と「チェックマップ (Check Map)」列

**i** 各イベントグループの割当パラメータの少なくとも1つに、対応するビットが設定されていることを確認してください。設定されていないと、イベントカテゴリーがイベントとともにバスで伝送されません。その場合は、メッセージが制御システムに認識されなくなります。

**i** FieldCare の**アラーム検出有効**画面は、バスへのイベントメッセージの伝送ではなく、診断イベント検出の設定に使用します。イベントメッセージの伝送は、**アラームブロードキャスト有効**画面で設定します。操作方法は**アラーム検出有効**画面とまったく同じです。ステータス情報は、リソースブロックが **Auto** モードの場合にのみバスに伝送されます。

### 12.8.3 設定可能エリア

以下のパラメータについては、イベントの初期設定の所属グループに関係なく、イベントカテゴリーを個別に定義することができます。

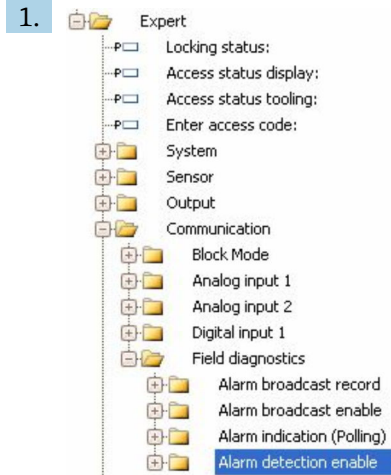
- **F941** : エコーロスト
- **S942** : 安全距離内

イベントカテゴリーを変更する前に、イベントをビット 1~15 のいずれかに割り当てる必要があります。この割当ては、**DIAGNOSTIC (TRDDIAG)** ブロックのパラメータ

FF912 ConfigArea\_1～FF912ConfigArea\_15 を使用して行います。次に、目的の割当パラメータの対応するビットを **0** から **1** に設定します。

### 例

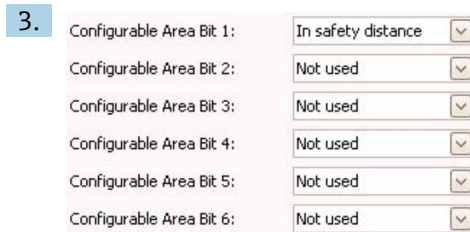
エラー **942**「安全距離内」を、仕様範囲外 (S) ではなく、機能チェック (C) に分類する必要があります。



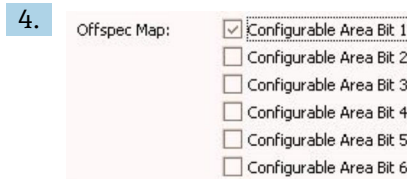
FieldCare のナビゲーションウィンドウを使用して、エキスパート → 通信 → フィールド診断 → アラーム検出有効に移動します。



初期設定では、すべての設定可能エリアビットが未使用 (Not used) に設定されています。



これらのビットの1つを選択し（この例では、設定可能エリアビット **1** (Configurable Area Bit 1)）、対応する選択リストから安全距離内 (In safety distance) を選択します。Enter キーを押して選択内容を確定します。



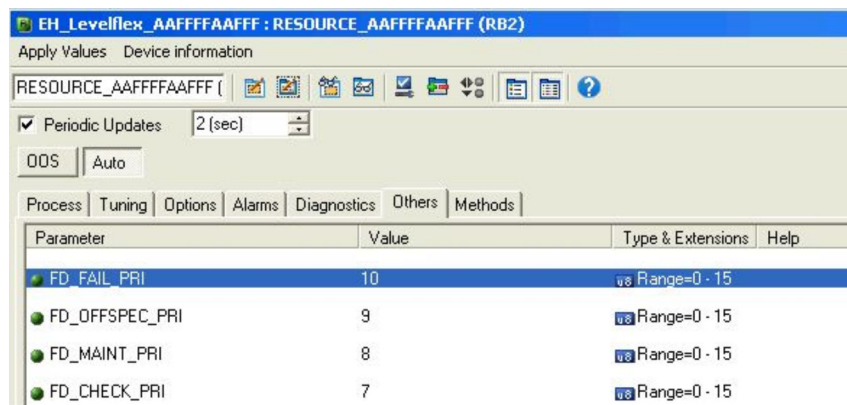
仕様範囲外マップ（Offspec Map）列に移動し、各ビット（この例では**設定可能エリアビット 1（Configurable Area Bit 1）**）のチェックボックスをオンにします。ENTER キーを押して、入力内容を確定します。

**i** 安全距離内のエラーカテゴリを変更しても、既存のエラーに影響することはありません。変更後にこのエラーが再び発生した場合にのみ、新しいカテゴリが割り当てられます。

## 12.8.4 バスへのイベントメッセージの伝送

### イベント優先度

イベントメッセージがバスに伝送されるのは、その優先度が 2～15 の場合のみです。優先度 1 のイベントは表示されますが、バスには伝送されません。優先度 0 のイベントは無視されます。デフォルトでは、すべてのイベントの優先度が 0 です。各割当パラメータの優先度は、個別に調整することができます。これを行うには、リソースブロックの以下の 4 つのパラメータを使用します。



### 個々のイベントの抑制

バスを介した伝送中に、マスクを使用して特定のイベントを抑制することが可能です。このイベントは表示されますが、バスを介して送信されることはありません。FieldCare では、このマスクは**エキスパート → 通信 → フィールド診断 → アラームロードキャスト有効**にあります。これは負選択形式のマスクです。つまりフィールドを選択すると、関連する診断情報がバスを介して送信されなくなります。

## 12.9 不正アクセスからの設定の保護

以下の方法で、不正アクセスから設定を保護できます。

- 書込保護スイッチによるロック（ハードウェアロック）
- 操作メニューによるロック（ソフトウェアロック）
- ブロック操作によるロック：
  - ブロック：DISPLAY (TRDDISP)、パラメータ：アクセスコード設定
  - ブロック：EXPERT\_CONFIG (TRDEXP)、パラメータ：アクセスコード入力



## 13 診断およびトラブルシューティング

### 13.1 一般トラブルシューティング

#### 13.1.1 一般エラー

エラー	考えられる原因	解決方法
機器が応答しない	電源電圧が接続されていない	正しい電圧を接続する。
	ケーブルと端子の接触不良	ケーブルと端子の電氣的接続を確実にを行う。
ディスプレイの値が見えない	コントラスト設定が強すぎる/弱すぎる	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 田と回を同時に押して、コントラストを上げる。</li> <li>■ 田と回を同時に押して、コントラストを下げる。</li> </ul>
	ディスプレイケーブルのプラグが正しく接続されていない	プラグを正しく接続する。
	ディスプレイの故障	ディスプレイを交換する。
機器の起動時、またはディスプレイの接続時に、表示部に「通信エラー」が表示される	電磁干渉	機器の接地を確認する。
	ディスプレイのケーブルまたはプラグの破損	ディスプレイを交換する。
1つの機器から別の機器へのディスプレイを介したパラメータの複製が機能していない。「保存」および「キャンセル」選択項目しか使用できない。	以前に新しい機器でデータバックアップが実行されなかった場合、バックアップを搭載したディスプレイが正しく検出されない	ディスプレイ (バックアップ搭載) を接続し、機器を再起動する。
CDI 通信が作動しない	コンピュータの COM ポートの設定が正しくない	コンピュータの COM ポートの設定を確認し、必要に応じて変更する。
機器測定が正しくない	パラメータ設定エラー	パラメータ設定を確認し、修正する。

#### 13.1.2 パラメータ設定エラー

##### レベル測定のパラメータ設定エラー

エラー	考えられる原因	解決方法
測定値が不正確	測定距離 (設定 → 距離) が実際の距離と一致している場合： 校正エラー	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>空校正</b> パラメータ (→ 120) を確認し、必要に応じて修正する。</li> <li>■ <b>満量校正</b> パラメータ (→ 121) を確認し、必要に応じて修正する。</li> <li>■ リニアライゼーションを確認し、必要に応じて修正する (<b>リニアライゼーション</b> サブメニュー (→ 137))。</li> </ul>
	測定距離 (設定 → 距離) が実際の距離と一致しない場合： 不要反射が発生している	マッピングを行う ( <b>距離の確定</b> パラメータ (→ 123))。
充填/排出時に測定値の変化なし	不要反射が発生している	マッピングを行う ( <b>距離の確定</b> パラメータ (→ 123))。
	プローブの付着物	プローブを洗浄する。
	エコトラッキングでエラーが発生する	エコトラッキングを無効にする (エキスパート → センサ → エコトラッキング → 評価モード = <b>履歴オフ</b> )。

エラー	考えられる原因	解決方法
電源をオンにすると、診断メッセージ <b>エコーロスト</b> が表示される	初期化中のノイズレベルが高すぎる	<b>空校正</b> パラメータ (→ 120) に新しい値を入力する。
タンクが空なのに機器がレベルを表示する	プローブ長が正しくない	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ プローブ長補正を行う (<b>プローブ長の確認</b> パラメータ (→ 150))。</li> <li>■ タンクが空のときにプローブ全長にわたってマッピングを実施する (<b>距離の確定</b> パラメータ (→ 123))。</li> </ul>
測定範囲全体のレベル勾配が正しくない	異なる容器特性が選択されている	正しい <b>タンク材質</b> パラメータ (→ 120) を選択する。

## 13.2 現場表示器の診断情報

### 13.2.1 診断メッセージ

計測機器の自己監視システムで検出されたエラーが、測定値表示と交互に診断メッセージとして表示されます。

アラーム状態時の測定値表示	診断メッセージ

1 ステータス信号  
 2 ステータスシンボル (イベントレベルのシンボル)  
 3 診断イベントに関するステータスシンボル  
 4 イベントテキスト  
 5 操作部

A0029426-JA

### ステータス信号

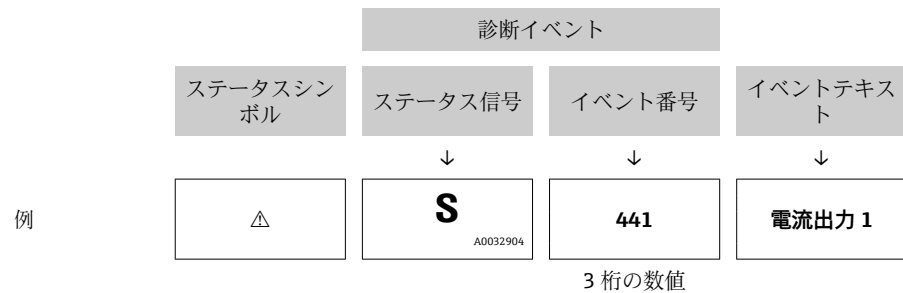
<b>F</b> A0032902	「故障 (F)」 オプション 機器エラーが発生。測定値は無効。
<b>C</b> A0032903	「機能チェック (C)」 オプション 機器はサービスモード (例：シミュレーション中)
<b>S</b> A0032904	「仕様範囲外 (S)」 オプション 機器は作動中： <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 技術仕様の範囲外 (例：始動時または洗浄時)</li> <li>■ ユーザーによる設定が範囲外 (例：レベルが設定範囲外)</li> </ul>
<b>M</b> A0032905	「メンテナンスが必要 (M)」 オプション メンテナンスが必要。測定値は依然として有効。

### ステータスシンボル（イベントレベルのシンボル）

⊗	<b>「アラーム」ステータス</b> 測定が中断します。信号出力が設定されたアラーム状態になります。診断メッセージが生成されます。
△	<b>「警告」ステータス</b> 機器は測定を継続します。診断メッセージが生成されます。

### 診断イベントおよびイベントテキスト

診断イベントを使用してエラーを特定できます。イベントテキストにより、エラーに関する情報が提供されます。さらに、診断イベントの前に対応するステータスシンボルが表示されます。



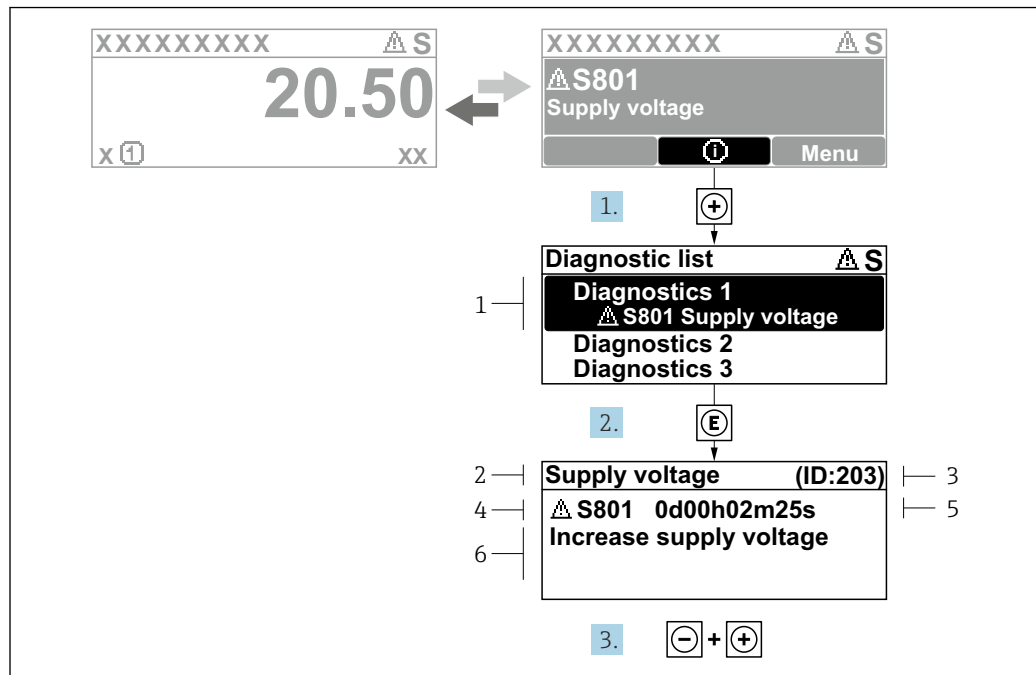
同時に複数の診断イベントが未解決である場合は、最も優先度の高い診断メッセージのみが表示されます。その他の待機中のメッセージは**診断リスト**サブメニューに表示されます。

- i** 処理済みの過去の診断メッセージは、以下に表示されます。
- 現場表示器：  
イベントログブック
  - FieldCare：  
「イベントリスト/HistoROM」機能

### 操作部

メニュー、サブメニューの操作機能	
+	<b>+ キー</b> 対処法に関するメッセージを開きます。
E	<b>Enter キー</b> 操作メニューを開きます。

### 13.2.2 対処法の呼び出し



A0029431-JA

図 33 対処法のメッセージ

- 1 診断情報
- 2 ショートテキスト
- 3 サービス ID
- 4 診断動作と診断コード
- 5 エラー発生時の稼働時間
- 6 対処法

診断メッセージを表示します。

1. **+** を押します (Ⓜ シンボル)。
  - ↳ **診断リスト** サブメニューが開きます。
2. **+** または **-** を使用して必要な診断イベントを選択し、**E** を押します。
  - ↳ 選択した診断イベントの対処法に関するメッセージが開きます。
3. **- +** を同時に押します。
  - ↳ 対処法に関するメッセージが閉じます。

**診断** メニュー内の診断イベントの入力項目に移動します (例: **診断リスト**、**前回の診断結果**)。

1. **E** を押します。
  - ↳ 選択した診断イベントの対処法に関するメッセージが開きます。
2. **- +** を同時に押します。
  - ↳ 対処法に関するメッセージが閉じます。

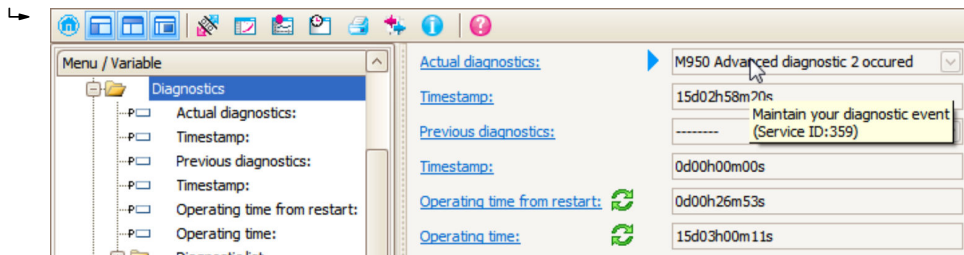
## 13.3 操作ツール上の診断イベント

機器で診断イベントが発生した場合、操作ツールのステータスエリア左上に、ステータス信号が、対応するイベントレベルのシンボルとともに表示されます (NAMUR NE 107 に準拠)。

- 故障 (F)
- 機能チェック (C)
- 仕様範囲外 (S)
- メンテナンスが必要 (M)

**A : 操作メニューから**

1. **診断** メニューに移動します。
  - ↳ **現在の診断結果** パラメータには、診断イベントとイベントテキストが表示されます。
2. 表示領域の右側にある**現在の診断結果** パラメータの上にカーソルを合わせます。



診断イベントに対する対策情報のヒントが表示されます。

**B : 「ドキュメントの作成」機能から**

- 1.

「ドキュメントの作成」機能を選択します。

- 2.

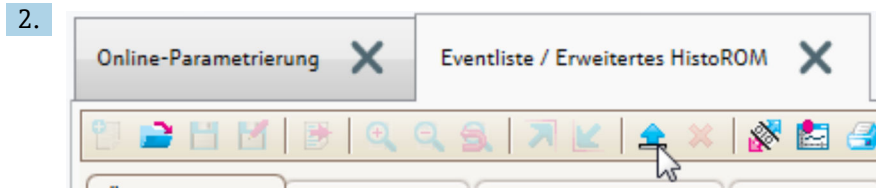
「データの概要」にチェックが入っていることを確認します。

3. 「名前をつけて保存 ...」 をクリックしてレポートの PDF を保存します。
  - ↳ レポートには、対処法などを含む診断メッセージが収められます。

**C : 「イベントリスト/拡張 HistoROM」機能から**

- 1.

「イベントリスト/拡張 HistoROM」機能を選択します。



「イベントリストの読み込み」機能を選択します。

- ↳ 対処法などを含むイベントリストが「データの概要」ウィンドウに表示されます。

## 13.4 診断/変換器ブロック (TRDDIAG) の診断メッセージ

- **現在の診断結果**パラメータは、最優先のメッセージを表示します。また、すべてのメッセージは FOUNDATION Fieldbus 仕様に準拠し、**XD\_ERROR** および **BLOCK\_ERROR** パラメータによって出力されます。
- 診断メッセージのリストは、**診断 1**～**診断 5** パラメータに表示されます。5 件以上のメッセージがアクティブである場合は、最優先のメッセージのみが表示されます。
- **前回の診断結果**パラメータを使用すると、アクティブでないアラームのリスト (イベントログ) を表示できます。

## 13.5 診断リスト

**診断リスト** サブメニュー サブメニューでは、現在未処理の診断メッセージを最大 5 件表示できます。5 件以上のメッセージが未処理の場合は、最優先に処理する必要のあるメッセージが表示部に示されます。

### ナビゲーションパス

診断 → 診断リスト

### 対処法の呼び出しと終了

1. を押します。
  - ↳ 選択した診断イベントの対処法に関するメッセージが開きます。
2. + を同時に押します。
  - ↳ 対処法に関するメッセージが閉じます。

## 13.6 イベントログブック

### 13.6.1 イベント履歴

**イベントリスト**には、発生したイベントメッセージの概要が時系列で表示されます。

このサブメニューは現場表示器から操作する場合にのみ表示されます。FieldCare を介して操作する場合、イベントリストは FieldCare の「イベントリスト/HistoROM」機能で表示できます。

### ナビゲーションパス

診断 → イベントログブック → イベントリスト

最大 100 件のイベントメッセージを時系列に表示できます。



イベント履歴には、次の入力項目が含まれます。

- 診断イベント
- 情報イベント

各イベントの発生時間に加えて、そのイベントの発生または終了を示すシンボルも割り当てられます。

- 診断イベント
  - ⊖：イベントの発生
  - ⊕：イベントの終了
- 診断イベント
  - ⊖：イベントの発生

### 対処法の呼び出しと終了

1.  を押します。
  - ↳ 選択した診断イベントの対処法に関するメッセージが開きます。
2.  を同時に押します。
  - ↳ 対処法に関するメッセージが閉じます。

### 13.6.2 イベントログブックのフィルタ処理

**フィルタオプション** パラメータを使用すると、**イベントリスト** サブメニューに表示するイベントメッセージのカテゴリーを設定できます。

#### ナビゲーションパス

診断 → イベントログブック → フィルタオプション

#### フィルタカテゴリー

- すべて
- 故障 (F)
- 機能チェック (C)
- 仕様範囲外 (S)
- メンテナンスが必要 (M)
- 情報

### 13.6.3 情報イベントの概要


情報番号	情報名
I1000	----- (装置 OK)
I1089	電源オン
I1090	設定のリセット
I1091	設定変更済
I1092	トレンドデータが消去されました。
I1110	書き込み保護スイッチ変更
I1137	電子部が交換されました
I1151	履歴のリセット
I1154	最小/最大端子電圧のリセット
I1155	電子部内温度のリセット
I1156	メモリエラートレンド
I1157	メモリエラー イベントリスト
I1185	表示バックアップ完了
I1186	表示ディスプレイでの復元
I1187	表示ディスプレイでダウンロードされた設定
I1188	表示データクリア済
I1189	バックアップ比較完了

情報番号	情報名
I1256	表示: アクセスステータス変更
I1264	安全機能が中断されました
I1335	ファームウェアの変更
I1397	フィールドバス: アクセスステータス変更
I1398	CDI: アクセスステータス変更
I1512	ダウンロードを開始しました
I1513	ダウンロード終了
I1514	アップロード開始
I1515	アップロード完了

### 13.7 ファームウェアの履歴

日付	ファームウェアバージョン	変更	関連資料 (FMP56、FMP57、FOUNDATION フィールドバス)		
			取扱説明書	機能説明書	技術仕様書
2012年4月	01.00.zz	オリジナルソフトウェア	BA01055F/00/EN/01.12	GP01015F/00/EN/01.12	TI01004F/00/EN/14.12
2015年5月	01.01.zz	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ SD03 のサポート</li> <li>■ 言語の追加</li> <li>■ HistoROM 機能の拡張</li> <li>■ 「高度な診断」機能ブロックの統合</li> <li>■ 機能改良およびバグ修正</li> </ul>	BA01055F/00/EN/03.15 BA01055F/00/EN/04.16 <sup>1)</sup>	GP01015F/00/EN/02.15	TI01004F/00/EN/17.15 TI01004F/00/EN/20.16 <sup>1)</sup>

1) DeviceCare および FieldCare の現在の DTM バージョンで使用できる Heartbeat ウィザードの情報が含まれます。

 ファームウェアバージョンは、製品構成を使用して注文時に指定できます。これにより、既存のまたは計画中的のシステム統合とファームウェアバージョンの互換性を確保することが可能です。



## 14 メンテナンス

特別なメンテナンスは不要です。

### 14.1 外部洗浄

機器の外部洗浄を行う場合、ハウジングの表面やシールを腐食させるような洗浄剤は使用しないでください。

### 14.2 一般的な洗浄方法

アプリケーションによっては、プローブに汚れや付着物が形成される場合があります。薄くて均一な層は、測定にほとんど影響しません。層が厚い場合は、信号が減衰し、測定範囲が減少します。非常に不均一な付着物の形成または固化（例：結晶化による）により、測定結果が不正確になる可能性があります。このような場合は、非接触式の測定原理を採用するか、プローブの汚れを定期的に検査してください。

水酸化ナトリウム溶液による洗浄（例：CIP 洗浄）：カップリングが濡れていると、基準動作条件下よりも大きな測定誤差が発生する可能性があります。濡れると、一時的に測定が不正確になることがあります。

## 15 修理

### 15.1 一般情報

#### 15.1.1 修理コンセプト

Endress+Hauser の修理コンセプトでは、機器にモジュール式设计を採用することにより、当社サービス部門または専門トレーニングを受けたユーザーが修理を実施できるようになっています。

スペアパーツは合理的なキットに分類され、関連する交換指示書が付属します。

点検およびスペアパーツの詳細については、当社サービスの担当者にご連絡ください。

#### 15.1.2 防爆認定機器の修理

##### 警告

**不適切な修理により、電気の安全性が損なわれます。**

爆発の危険性

- ▶ 防爆認定機器の修理は、当社サービスまたは専門作業員が国内規制に従って実施する必要があります。
- ▶ 関連規格、危険場所に関する国内規制、安全上の注意事項および証明書に従ってください。
- ▶ 当社純正スペアパーツのみを使用してください。
- ▶ 銘板に記載された機器構成に注意してください。同等のパーツのみ交換パーツとして使用できます。
- ▶ 適切な関連資料の指示に従って修理してください。
- ▶ 認定機器を改造して別の認定バージョンに変更できるのは、当社サービス担当者に限られます。

#### 15.1.3 電子モジュールの交換

電子モジュールを交換した場合、パラメータはハウジング内の HistoROM に保存されているため、機器を再校正する必要はありません。メイン電子モジュールの交換時には、新たに不要反射の抑制を記録しなければならない場合があります。

#### 15.1.4 機器の交換

機器を完全に交換した場合、以下のいずれかの方法を使用してパラメータを機器に転送できます。

- 表示モジュールを使用  
必須条件：交換前の機器の設定を事前に表示モジュールに保存しておくこと。
- FieldCare を使用  
必須条件：FieldCare を使用して交換前の機器の設定を事前にコンピュータに保存しておくこと。

新たに校正を実施することなく、測定を継続することが可能です。不要反射の抑制のみ、再度実行しなければならない場合があります。

## 15.2 スペアパーツ

- 交換可能な計測機器コンポーネントの一部は、スペアパーツ銘板で確認できます。これには、スペアパーツに関する情報が含まれます。
- 機器の端子部蓋に、以下の情報が含まれるスペアパーツ銘板が付いています。
  - 計測機器の主要なスペアパーツのリスト（スペアパーツの注文情報を含む）
  - W@M デバイスビューワーの URL ([www.endress.com/deviceviewer](http://www.endress.com/deviceviewer)) :  
計測機器のスペアパーツがすべてオーダーコードとともにリストされており、注文することが可能です。関連する設置要領書がある場合は、これをダウンロードすることもできます。

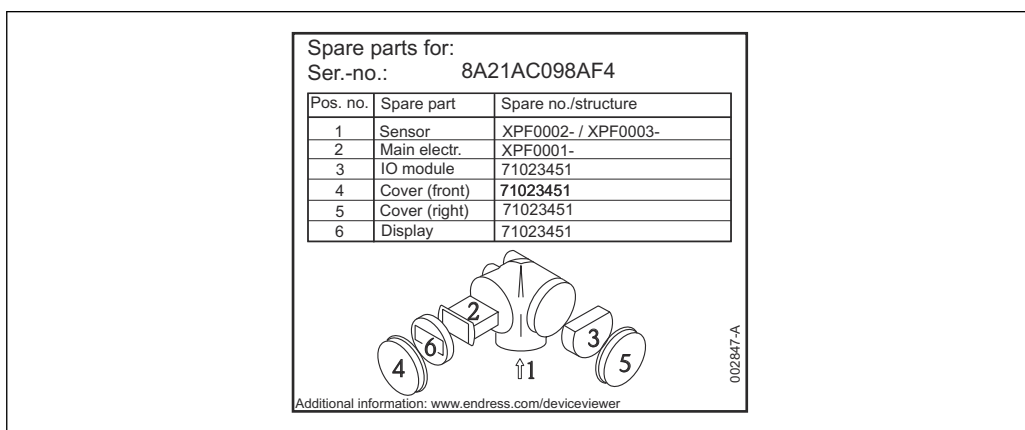


図 34 端子部蓋のスペアパーツ銘板の例


- i** 計測機器シリアル番号 :
  - 機器およびスペアパーツの銘板に記載されています。
  - 「機器情報」サブメニューの「シリアル番号」から読み取ることができます。

## 15.3 返却

機器の安全な返却要件は、機器の種類と各国の法によって異なります。

1. ウェブページの情報を参照してください。  
<https://www.endress.com/support/return-material>  
↳ 地域を選択します。
2. 機器を返却する場合、機器が衝撃や外部の影響から確実に保護されるように梱包してください。納入時の梱包材を使用すると、最適な保護効果が得られます。

## 15.4 廃棄

-  電子・電気機器廃棄物 (WEEE) に関する指令 2012/19/EU により必要とされる場合、分別されていない一般廃棄物として処理する WEEE を最小限に抑えるため、製品には絵文字シンボルが付いています。このマークが付いている製品は、分別しない一般ゴミとしては廃棄しないでください。代わりに、適切な条件下で廃棄するために製造者へご返送ください。

## 16 アクセサリ

本製品向けの現行アクセサリは、[www.endress.com](http://www.endress.com) で選択できます。

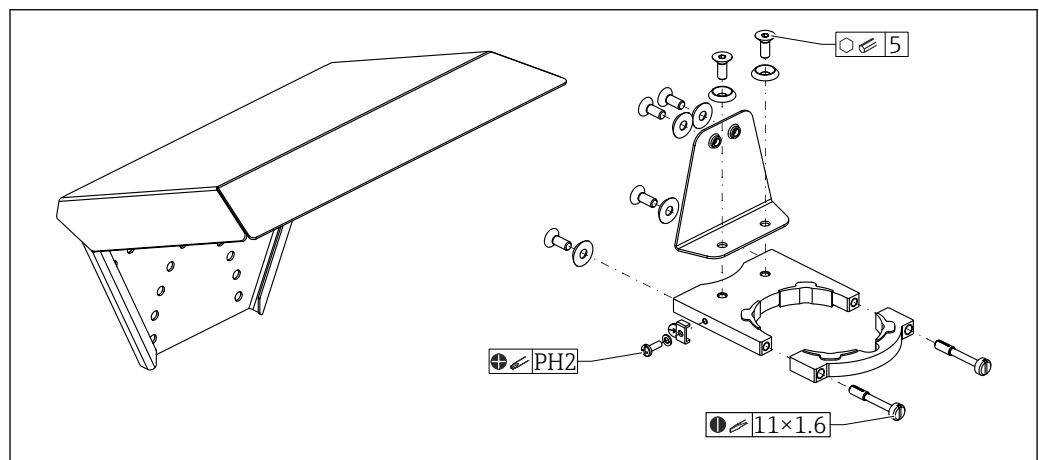
1. フィルタおよび検索フィールドを使用して製品を選択します。
2. 製品ページを開きます。
3. **Spare parts & Accessories** を選択します。

### 16.1 機器固有のアクセサリ

#### 16.1.1 日除けカバー

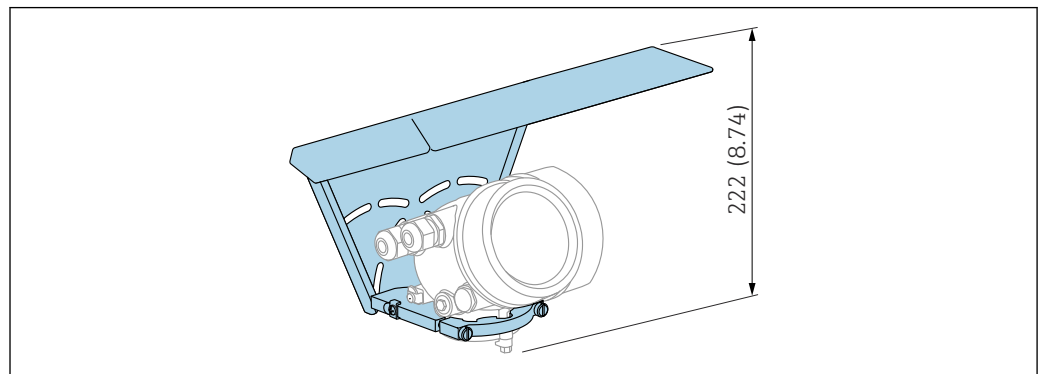
日除けカバーは、製品構成の「同梱アクセサリ」から機器と一緒に注文できます。

これは機器を直射日光、雨水、雹などから保護するために使用します。



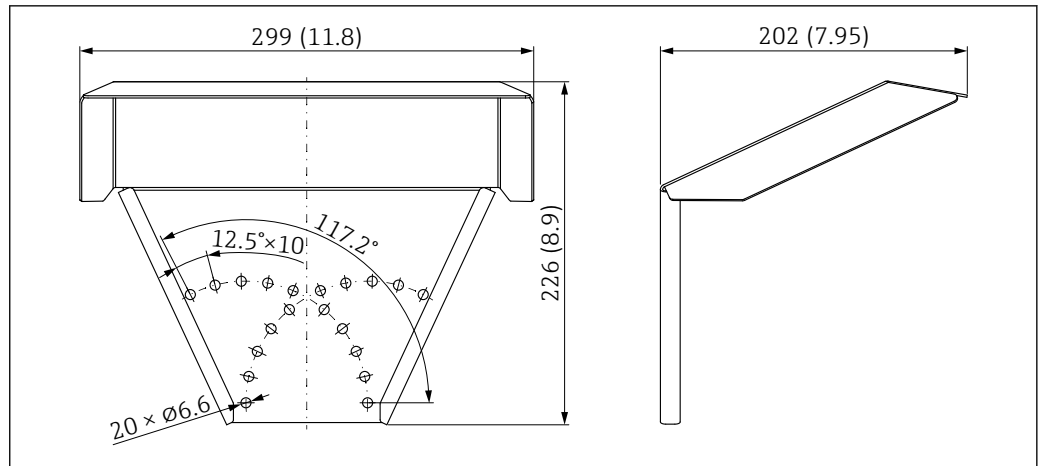
A0051672

図 35 概要



A0015466

図 36 高さ。測定単位 mm (in)



A0015472

図 37 寸法。測定単位 mm (in)

**材質**

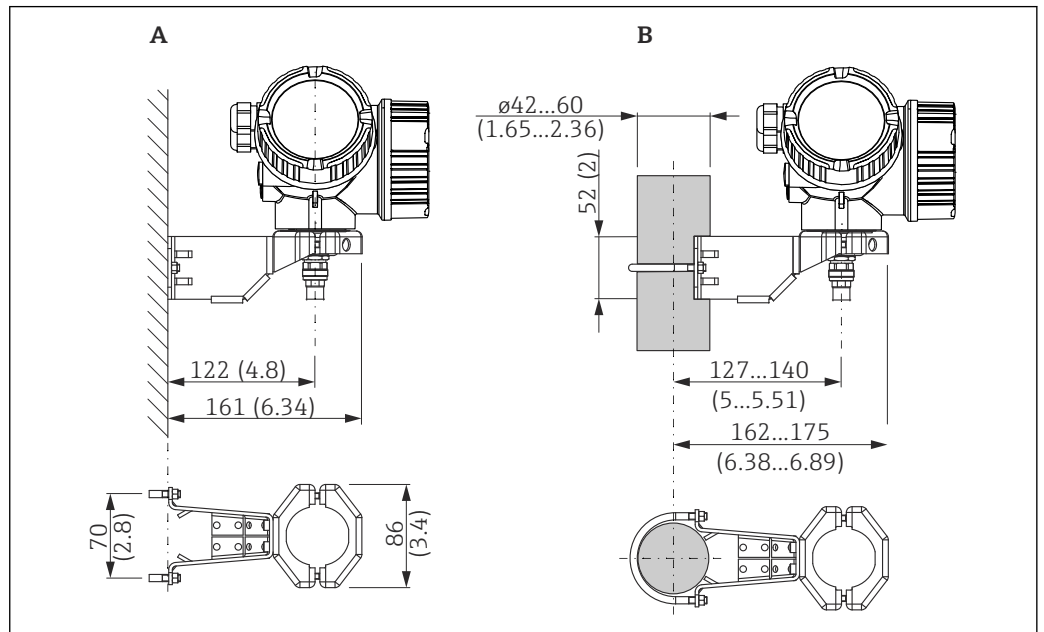
- 保護キャップ：SUS 316L 相当 (1.4404)
- ブラケット：SUS 316L 相当 (1.4404)
- アンクル金具：SUS 316L 相当 (1.4404)
- 締付けねじ：SUS 316L 相当 (1.4404) + 炭素繊維
- 成形ゴム部品 (4x)：EPDM
- ネジ：A4
- ディスク：A4
- 接地端子：A4、SUS 316L 相当 (1.4404)

アクセサリのオーダー番号：

71162242

**16.1.2 電子部ハウジングの取付ブラケット**

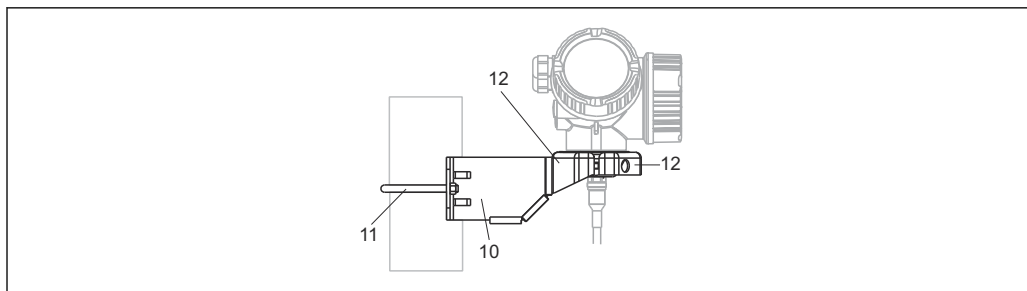
「分離型センサ」機器バージョン（製品構成の仕様コード 060）の場合、取付ブラケットは納入範囲に含まれます。別売りのアクセサリとして注文可能です。



A0014793

図 38 電子部ハウジングの取付ブラケット、単位：mm (in)

- A 壁面取付け
- B 支柱取付け



A0015143

☐ 39 材質：取付ブラケット

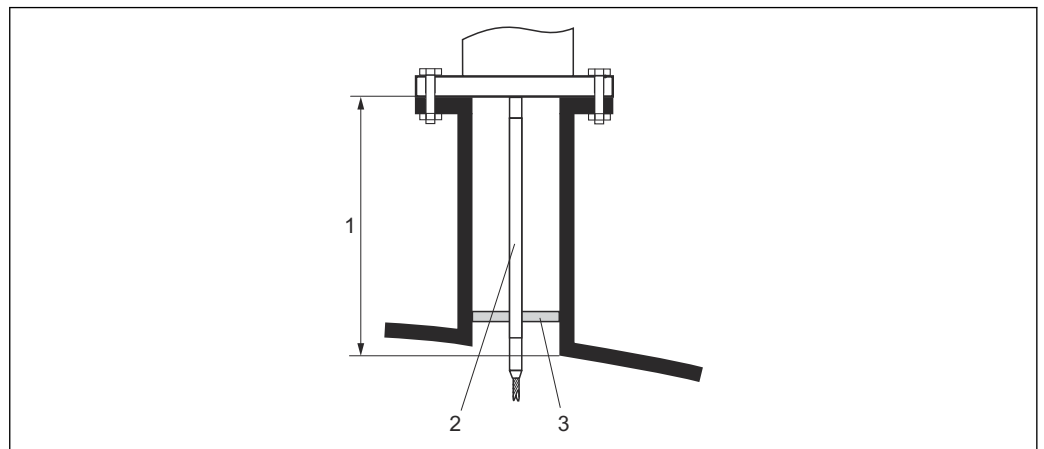
- 10 ブラケット：SUS 316L 相当 (1.4404)
- 11 円形ブラケット：SUS 316L 相当 (1.4404)、ネジ/ナット：A4-70、ディスタンススリーブ：SUS 316L 相当 (1.4404)
- 12 ハーフシェル：SUS 316L 相当 (1.4404)

**アクセサリのオーダー番号：**

71102216

### 16.1.3 ロッド伸長パイプ (センタリングリング) HMP40

ロッド伸長パイプ (センタリングリング) HMP40 は、製品コンフィギュレータからご注文いただけます。




A0013597

- 1 ノズル高
- 2 ロッド伸長パイプ
- 3 センタリングディスク

ノズル下端の許容温度：

- センタリングディスクなし：制約なし
- センタリングディスク付き：-40～+150 °C (-40～+302 °F)

 詳細については、SD01002F を参照してください。

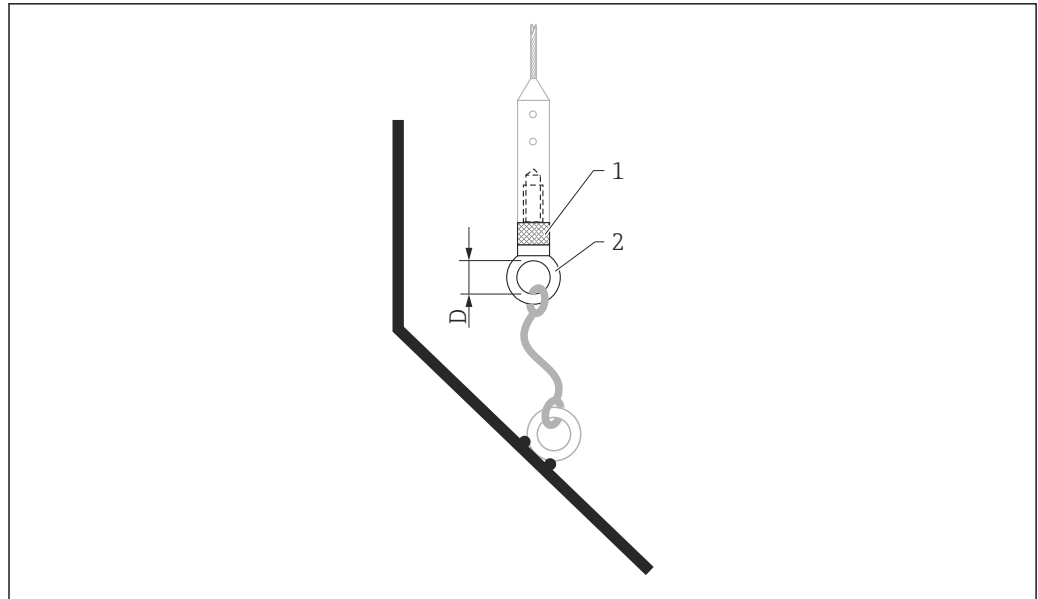
### 16.1.4 取付キット (絶縁)

ローブプローブの確実な絶縁固定用

最高プロセス温度：150 °C (300 °F)

取付キット (絶縁) は、以下で使用可能：

- FMP56
- FMP57



A0013586

図 40 取付キットの納入範囲：

- 1 絶縁スリーブ
- 2 環付きボルト

ローププローブ 4 mm (1/8 in) または 6 mm (1/4 in)、PA > スチールの場合：  
直径 D = 20 mm (0.8 in)

**アクセサリのオーダー番号：**  
52014249

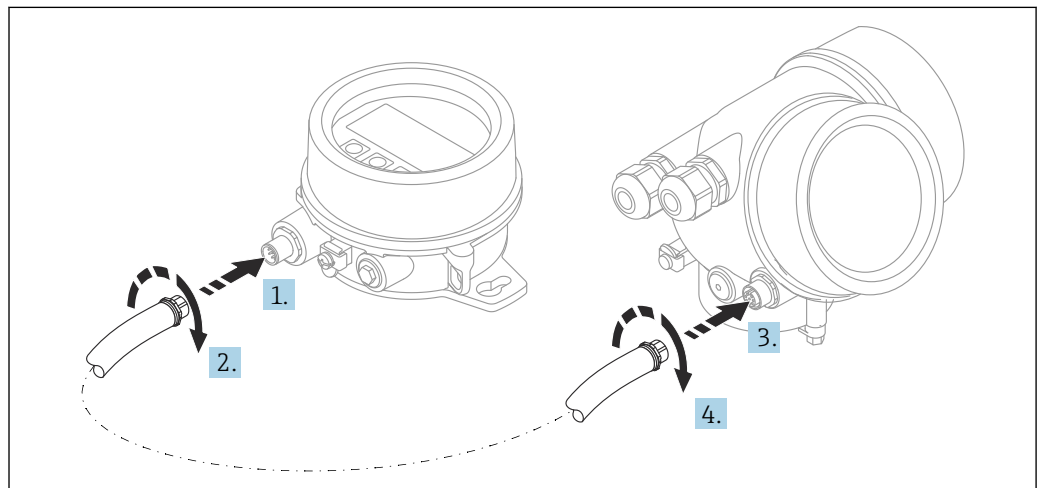
ローププローブ 6 mm (1/4 in) または 8 mm (1/3 in)、PA > スチールの場合：  
直径 D = 25 mm (1 in)

**アクセサリのオーダー番号：**  
52014250

絶縁スリーブは帯電のリスクがあるため、危険場所での使用には適していません。この場合、プローブが確実に接地されるように固定する必要があります。

**i** 取付キットは、機器と同時に注文することも可能です (Levelflex の製品構成、仕様コード 620 「同梱アクセサリ」、オプション PG 「取付キット, 絶縁, ロープ」を参照)。

### 16.1.5 リモートディスプレイ FHX50



A0019128



**技術データ**

- 材質：
    - プラスチック PBT
    - SUS 316L 相当/1.4404
    - アルミニウム
  - 保護等級：IP68 / NEMA 6P および IP66 / NEMA 4x
  - 表示モジュールに適合：
    - SD02 (プッシュボタン)
    - SD03 (タッチコントロール)
  - 接続ケーブル：
    - 機器の付属ケーブル、最大 30 m (98 ft)
    - ユーザー側で用意する標準ケーブル、最大 60 m (196 ft)
  - 周囲温度：-40～80 °C (-40～176 °F)
  - 周囲温度 (オプション)：-50～80 °C (-58～176 °F)
- 注記** 温度が恒久的に -40 °C (-40 °F) 以下になる場合、故障率が高まる可能性があります。

**注文情報**

- リモートディスプレイを使用する場合は、機器バージョン「ディスプレイ FHX50 用」を注文する必要があります。  
FHX50 を注文する場合は、「計測機器バージョン」で「ディスプレイ FHX50 用」オプションを選択する必要があります。
- 「ディスプレイ FHX50 用」バージョンで注文しなかった計測機器に FHX50 を後付けする場合は、FHX50 の注文時に「計測機器バージョン」は「ディスプレイ FHX50 以外」を選択してください。この場合、機器の改造キットが FHX50 と一緒に納入されます。このキットにより、FHX50 が使用できるように機器を準備することが可能です。

**i** 認定を取得した変換器の場合、FHX50 の使用が制限される場合があります。機器に FHX50 を後付けできるのは、機器の安全上の注意事項 (XA) の基本仕様、「表示部/操作部」にオプション「FHX50 用」が記載されている場合だけです。

FHX50 の安全上の注意事項 (XA) も参照してください。

以下の変換器には後付けできません。

- 可燃性粉塵のある領域で使用するための認定機器 (粉塵防爆認定)
- Ex nA 保護タイプ

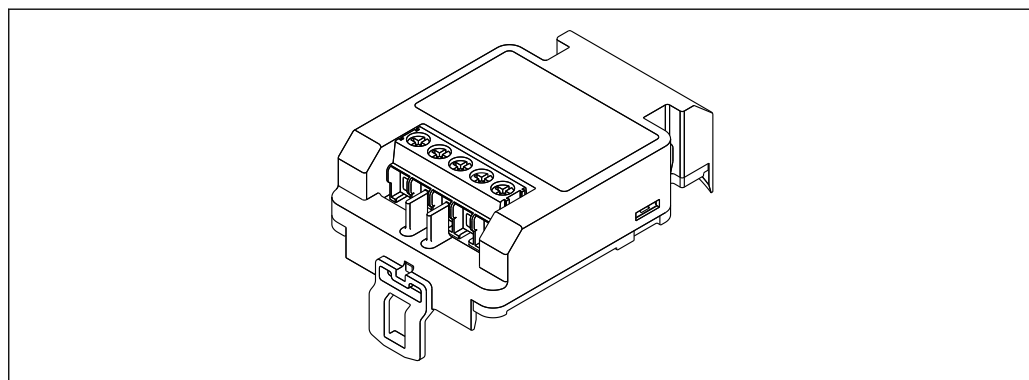
**📖** 詳細については、個別説明書 (SD01007F) を参照してください。

**16.1.6 過電圧保護**

ループ電源機器用のサージアレスタは、製品注文コードの「取付け済みアクセサリ」セクションを使用して機器と一緒に注文できます。

サージアレスタは、ループ電源機器に使用できます。

- 1 チャンネル機器 - OVP10
- 2 チャンネル機器 - OVP20



A0021734

**技術データ**

- 1チャンネル当たりの抵抗： $2 \times 0.5 \Omega_{\max}$
- DC 電圧しきい値：400～700 V
- サージ電圧しきい値：< 800 V
- 1 MHz の静電容量：< 1.5 pF
- 公称漏れ電流 (8/20  $\mu$ s)：10 kA
- 導体断面積に適合：0.2～2.5 mm<sup>2</sup> (24～14 AWG)

**後付けの場合：**

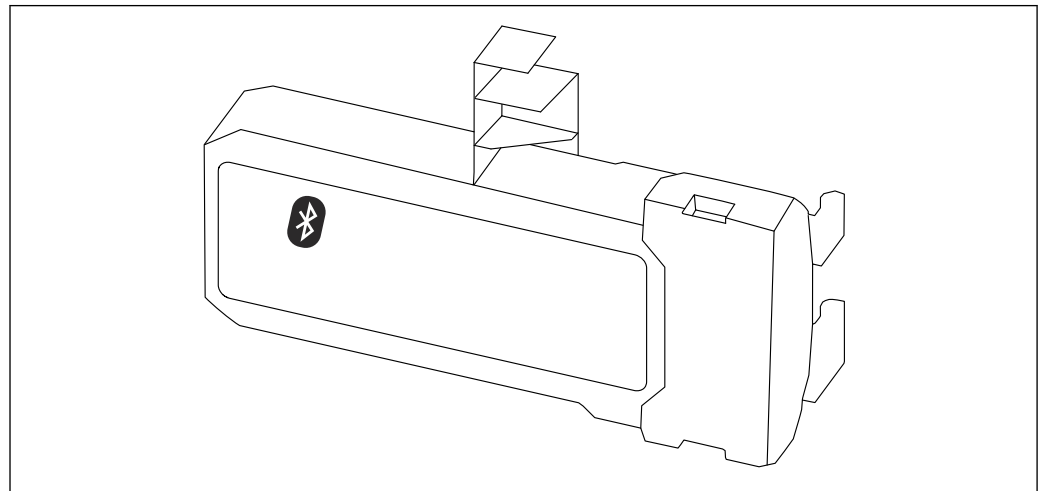
- 1チャンネル機器 (OVP10) のオーダー番号：71128617
- 2チャンネル機器 (OVP20) のオーダー番号：71128619
- 変換器の認定に応じて、OVP モジュールの使用が制限される場合があります。関連する安全上の注意事項 (XA) のオプション仕様に、オプション NA (過電圧保護) と記載されている機器にのみ OVP モジュールを後付けできます。
- サージアRESTAモジュールの使用時に必要な安全距離を保つには、機器に後付けした際にハウジングカバーも交換する必要があります。  
以下のオーダー番号を使用して、ハウジングタイプに応じた適切なカバーを注文できます。
  - ハウジング GT18：71185516
  - ハウジング GT19：71185518
  - ハウジング GT20：71185517



詳細については、個別説明書 SD01090F を参照してください。

**16.1.7 HART 機器用の Bluetooth モジュール BT10**

Bluetooth モジュール BT10 は、製品注文コードの「取付け済みアクセサリ」セクションを使用して機器と一緒に注文できます。




A0036493

**技術データ**

- SmartBlue アプリによる迅速かつ容易な設定
- 追加のツールまたはアダプタは不要
- SmartBlue (アプリ) 経由の信号カーブ
- 暗号化されたシングル・ポイントツーポイント・データ伝送 (Fraunhofer Institute による試験済み) および Bluetooth® ワイヤレス技術を利用した、パスワード保護された通信
- 基準条件下の範囲：
  - > 10 m (33 ft)
- Bluetooth モジュールを使用する場合は、機器の最小供給電圧が最大 3 V 上昇します。

**後付けの場合：**

- オーダー番号：71377355
- 変換器の認定に応じて、Bluetooth モジュールの使用が制限される場合があります。関連する安全上の注意事項（XA）のオプション仕様に、オプション NF（Bluetooth モジュール）と記載されている機器にのみ Bluetooth モジュールを組み込むことができます。


 詳細については、個別説明書 SD02252F を参照してください。

## 16.2 通信関連のアクセサリ

### Commubox FXA291

CDI インターフェイス (= Endress+Hauser Common Data Interface) 付きの Endress +Hauser 製フィールド機器とコンピュータまたはノートパソコンの USB ポートを接続します。

オーダー番号：51516983

 詳細については、「技術仕様書」 TI00405C を参照してください。

### Field Xpert SFX350

Field Xpert SFX350 は、設定およびメンテナンス用のモバイルコンピュータです。**非危険場所**での HART および FOUNDATION フィールドバス機器の効率的な機器設定および診断が可能です。

 詳細については、「取扱説明書」 BA01202S を参照してください。

### Field Xpert SFX370


Field Xpert SFX370 は、設定およびメンテナンス用のモバイルコンピュータです。**非危険場所**および**危険場所**での HART および FOUNDATION フィールドバス機器の効率的な機器設定および診断が可能です。

 詳細については、「取扱説明書」 BA01202S を参照してください。

## 16.3 サービス関連のアクセサリ

### DeviceCare SFE100


HART、PROFIBUS、FOUNDATION フィールドバス機器の設定ツール

 技術仕様書 TI01134S

### FieldCare SFE500

FDT ベースのプラントアセットマネジメントツール

システム内にあるすべての高性能フィールド機器を設定し、その管理をサポートすることが可能です。ステータス情報を使用することにより、ステータスと状態を簡単かつ効果的にチェックすることができます。


 技術仕様書 TI00028S

## 16.4 システムコンポーネント

### 16.4.1 Memograph M RSG45

高機能データマネージャは、プロセス値を処理するための柔軟で強力なシステムです。

Memograph M は、電気信号の受信、表示、記録、分析、伝送、アナログ/デジタル入力信号および計算値の保存のために使用します。

 技術仕様書 TI01180R および取扱説明書 BA01338R

## 17 操作メニュー

### 17.1 操作メニューの概要（表示モジュール）

ナビゲーション  操作メニュー

Language	
<b>設定</b>	→ 127
距離の単位	
タンク材質	
空校正	
満量校正	
レベル	
距離	
信号品質	
<b>マッピング</b>	→ 126
距離の確定	→ 126
マッピングの最終点	→ 126
マップ記録	→ 126
距離	→ 126
<b>Analog inputs</b>	
<b>Analog input 1~5</b>	→ 127
Block tag	→ 127
Channel	→ 127
Process Value Filter Time	→ 128
<b>高度な設定</b>	→ 129
ロック状態	→ 129

アクセスステータス表示	→ 129
アクセスコード入力	→ 130
<b>▶ レベル</b>	→ 131
測定物タイプ	→ 131
測定物特性	→ 131
プロセス特性	→ 132
高度なプロセス条件	→ 133
レベル単位	→ 134
不感知距離	→ 134
レベル補正	→ 135
<b>▶ リニアライゼーション</b>	→ 137
リニアライゼーションの方式	→ 139
リニアライゼーション後の単位	→ 140
フリーテキスト	→ 141
最大値	→ 142
直径	→ 142
中間高さ	→ 143
テーブルモード	→ 143
<b>▶ テーブルの編集</b>	
レベル	
ユーザー様の値	
テーブルを有効にする	→ 145
<b>▶ 安全設定</b>	→ 146
出力エコー信号消失	→ 146
エコー信号消失時の値	→ 146

エコー信号消失時急上昇	→ 147
不感知距離	→ 134
<b>▶ プローブ設定</b>	→ 149
プローブ接地	→ 149
<b>▶ プローブ長の補正</b>	→ 151
プローブ長の確認	→ 151
実際のプローブ長	→ 149
<b>▶ スイッチ出力</b>	→ 153
スイッチ出力機能	→ 153
ステータスの割り当て	→ 153
リミットの割り当て	→ 154
診断動作の割り当て	→ 154
スイッチオンの値	→ 155
スイッチオンの遅延	→ 156
スイッチオフの値	→ 156
スイッチオフの遅延	→ 157
フェールセーフモード	→ 157
ステータス切り替え	→ 157
出力信号の反転	→ 157
<b>▶ 表示</b>	→ 159
Language	→ 159
表示形式	→ 159
1~4 の値表示	→ 161
小数点桁数 1~4	→ 161
表示間隔	→ 162

表示のダンピング	→ 162
ヘッダー	→ 162
ヘッダーテキスト	→ 163
区切り記号	→ 163
数値形式	→ 163
小数点桁数メニュー	→ 163
バックライト	→ 164
表示のコントラスト	→ 164
<b>▶ 設定バックアップの表示</b>	→ 165
稼動時間	→ 165
最後のバックアップ	→ 165
設定管理	→ 165
比較の結果	→ 166
<b>▶ 管理</b>	→ 168
<b>▶ アクセスコード設定</b>	→ 170
アクセスコード設定	→ 170
アクセスコードの確認	→ 170
機器リセット	→ 168
<b>🔍 診断</b>	→ 171
現在の診断結果	→ 171
前回の診断結果	→ 171
再起動からの稼動時間	→ 172
稼動時間	→ 165
<b>▶ 診断リスト</b>	→ 173
診断 1~5	→ 173












▶ イベントログブック	→ 174
フィルタオプション	
▶ イベントリスト	→ 174
▶ 機器情報	→ 175
デバイスのタグ	→ 175
シリアル番号	→ 175
ファームウェアのバージョン	→ 175
機器名	→ 176
オーダーコード	→ 176
拡張オーダーコード 1~3	→ 176
▶ 測定値	→ 177
距離	→ 122
リニアライゼーションされたレベル	→ 142
端子電圧 1	→ 178
▶ Analog inputs	
▶ Analog input 1~5	→ 178
Block tag	→ 127
Channel	→ 127
Status	→ 179
Value	→ 179
Units index	→ 179
▶ データのログ	→ 180
チャンネル 1~4 の割り当て	→ 180
ロギングの時間間隔	→ 181



すべてのログをリセット	→ 181
▶ チャンネル 1~4 表示	→ 182
▶ シミュレーション	→ 185
測定値の割り当て	→ 186
測定値	→ 186
シミュレーションスイッチ出力	→ 186
ステータス切り替え	→ 187
機器アラームのシミュレーション	→ 187
▶ 機器チェック	→ 188
機器チェック開始	→ 188
機器チェックの結果	→ 188
前回のチェック時刻	→ 188
レベル信号	→ 189
開始信号	→ 189

## 17.2 操作メニューの概要（操作ツール）

ナビゲーション  操作メニュー

<b>設定</b>	→  127
距離の単位	
タンク材質	
空校正	
満量校正	
レベル	
距離	
信号品質	
距離の確定	
現在のマッピング	
マッピングの最終点	
マップ記録	
<b>▶ Analog inputs</b>	
<b>▶ Analog input 1~5</b>	→  127
Block tag	→  127
Channel	→  127
Process Value Filter Time	→  128
<b>▶ 高度な設定</b>	→  129
ロック状態	→  129
アクセスステータス ツール	→  129
アクセスコード入力	→  130
<b>▶ レベル</b>	→  131
測定物タイプ	→  131

測定物特性	→ 131
プロセス特性	→ 132
高度なプロセス条件	→ 133
レベル単位	→ 134
不感知距離	→ 134
レベル補正	→ 135
<b>▶ リニアライゼーション</b>	→ 137
リニアライゼーションの方式	→ 139
リニアライゼーション後の単位	→ 140
フリーテキスト	→ 141
リニアライゼーションされたレベル	→ 142
最大値	→ 142
直径	→ 142
中間高さ	→ 143
テーブルモード	→ 143
テーブル番号	→ 144
レベル	→ 144
レベル	→ 145
ユーザー様の値	→ 145
テーブルを有効にする	→ 145
<b>▶ 安全設定</b>	→ 146
出力エコー信号消失	→ 146
エコー信号消失時の値	→ 146
エコー信号消失時急上昇	→ 147
不感知距離	→ 134





▶ プローブ設定	→ 149
プローブ接地	→ 149
実際のプローブ長	→ 149
プローブ長の確認	→ 150
▶ スイッチ出力	→ 153
スイッチ出力機能	→ 153
ステータスの割り当て	→ 153
リミットの割り当て	→ 154
診断動作の割り当て	→ 154
スイッチオンの値	→ 155
スイッチオンの遅延	→ 156
スイッチオフの値	→ 156
スイッチオフの遅延	→ 157
フェールセーフモード	→ 157
ステータス切り替え	→ 157
出力信号の反転	→ 157
▶ 表示	→ 159
Language	→ 159
表示形式	→ 159
1~4 の値表示	→ 161
小数点桁数 1~4	→ 161
表示間隔	→ 162
表示のダンピング	→ 162
ヘッダー	→ 162
ヘッダーテキスト	→ 163

区切り記号	→ 163
数値形式	→ 163
小数点桁数メニュー	→ 163
バックライト	→ 164
表示のコントラスト	→ 164
<b>▶ 設定バックアップの表示</b>	→ 165
稼動時間	→ 165
最後のバックアップ	→ 165
設定管理	→ 165
バックアップのステータス	→ 166
比較の結果	→ 166
<b>▶ 管理</b>	→ 168
アクセスコード設定	
機器リセット	→ 168
<b>🔍 診断</b>	→ 171
現在の診断結果	→ 171
タイムスタンプ	→ 171
前回の診断結果	→ 171
タイムスタンプ	→ 172
再起動からの稼動時間	→ 172
稼動時間	→ 165
<b>▶ 診断リスト</b>	→ 173
診断 1~5	→ 173
タイムスタンプ 1~5	→ 173

▶ 機器情報	→ 175
デバイスのタグ	→ 175
シリアル番号	→ 175
ファームウェアのバージョン	→ 175
機器名	→ 176
オーダーコード	→ 176
拡張オーダーコード 1~3	→ 176
▶ 測定値	→ 177
距離	→ 122
リニアライゼーションされたレベル	→ 142
端子電圧 1	→ 178
▶ Analog inputs	
▶ Analog input 1~5	→ 178
Block tag	→ 127
Channel	→ 127
Status	→ 179
Value	→ 179
Units index	→ 179
▶ データのログ	→ 180
チャンネル 1~4 の割り当て	→ 180
ロギングの時間間隔	→ 181
すべてのログをリセット	→ 181
▶ シミュレーション	→ 185
測定値の割り当て	→ 186
測定値	→ 186

シミュレーションスイッチ出力	→ 186
ステータス切り替え	→ 187
機器アラームのシミュレーション	→ 187
<b>▶ 機器チェック</b>	→ 188
機器チェック開始	→ 188
機器チェックの結果	→ 188
前回のチェック時刻	→ 188
レベル信号	→ 189
開始信号	→ 189
<b>▶ Heartbeat</b>	→ 190



### 17.3 「設定」メニュー

- 
  - : 表示モジュールおよび操作モジュールを使用してパラメータに移動する方法を示します。
  - : 操作ツール (FieldCare など) を使用してパラメータに移動する方法を示します。
  - : アクセスコードを使用してロックできるパラメータを示します。

ナビゲーション   設定




---

#### 距離の単位

ナビゲーション	  設定 → 距離の単位	
説明	距離計算の長さ単位。	
選択	SI 単位 <ul style="list-style-type: none"> <li>■ mm</li> <li>■ m</li> </ul>	US 単位 <ul style="list-style-type: none"> <li>■ ft</li> <li>■ in</li> </ul>



---

#### タンク材質

ナビゲーション	  設定 → タンク材質	
必須条件	測定物タイプ (→  131) = 粉体	
説明	容器タイプを設定します。	
選択	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ コンクリート</li> <li>■ 木材プラスチック</li> <li>■ 金属</li> <li>■ アルミニウム</li> </ul>	

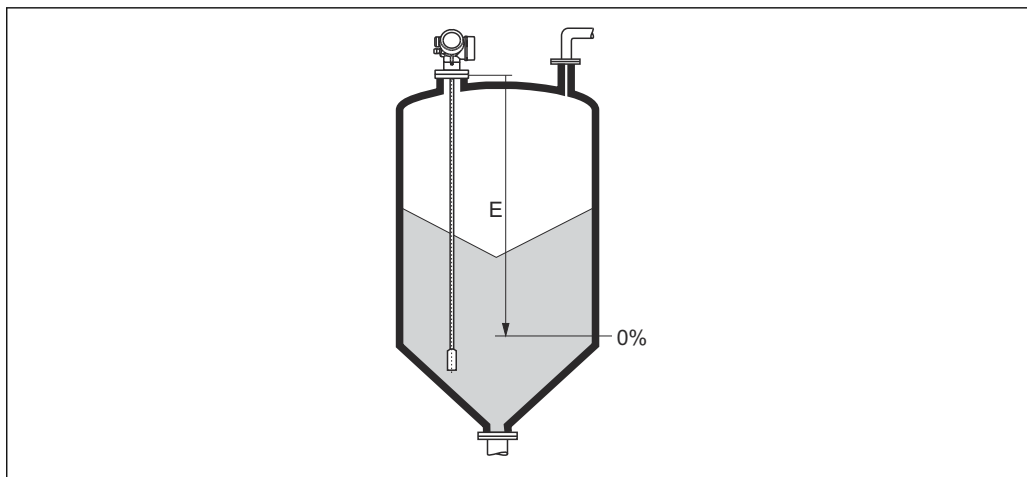
---

#### 空校正

ナビゲーション	  設定 → 空校正	
説明	最低レベルからプロセス接続まで距離。	
ユーザー入力	プローブに応じて異なります。	
工場出荷時設定	プローブに応じて異なります。	



## 追加情報



A0013180

図 41 粉体レベル測定用の空校正 (E)

## 満量校正



## ナビゲーション

☰☒ 設定 → 満量校正

## 説明

スパン: 最高レベル - 最低レベル。

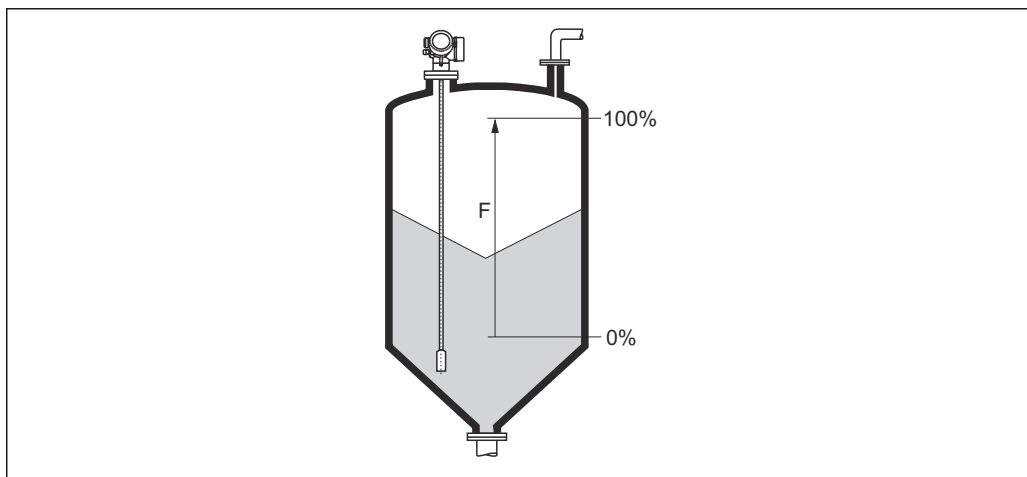
## ユーザー入力

プローブに応じて異なります。

## 工場出荷時設定

プローブに応じて異なります。

## 追加情報



A0013191

図 42 粉体レベル測定用の満量校正 (F)

## レベル

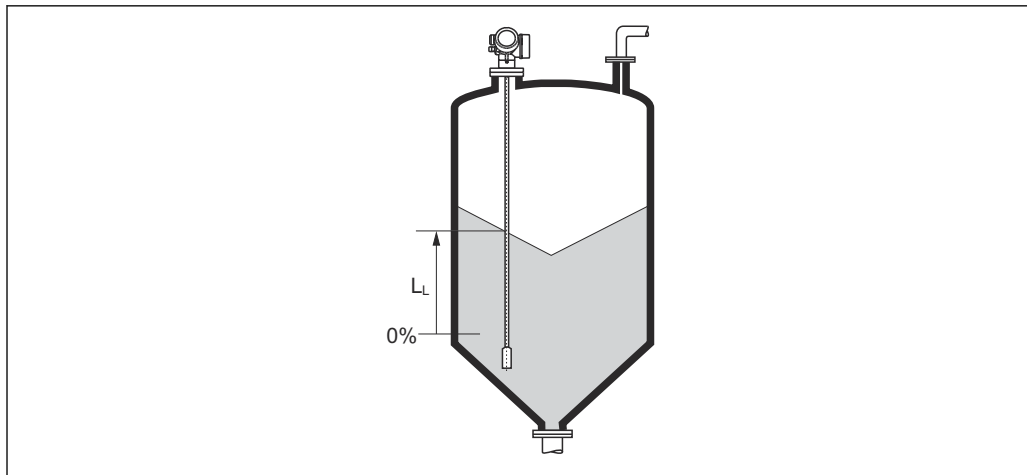
## ナビゲーション

☰☒ 設定 → レベル

## 説明

測定レベル  $L_L$  (リニアライゼーションの前) を表示します。

## 追加情報



A0013196

図 43 粉体計測時のレベル

**i** 単位は、**レベル単位** パラメータ (→ 134) で設定します。

## 距離

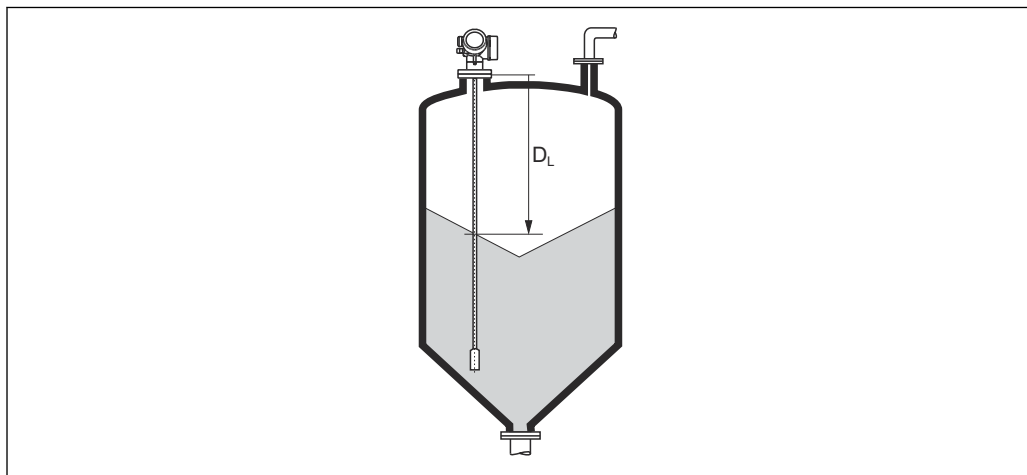
## ナビゲーション

設定 → 距離

## 説明

測定基準点（フランジまたはネジ込み接続の下端）からレベルまでの測定距離  $D_L$  を表示します。

## 追加情報



A0013201



図 44 粉体測定の距離

**i** 単位は、**距離の単位** パラメータ (→ 120) で設定します。

---

**信号品質**


---


**ナビゲーション**
  設定 → 信号品質
**説明**



評価されたエコーの信号品質を表示します。

**追加情報****表示選択の説明**

- **強い**  
評価されたエコーが、しきい値を 10 mV 以上超えています。
- **測定物**  
評価されたエコーが、しきい値を 5 mV 以上超えています。
- **弱い**  
評価されたエコーが、しきい値を 5 mV 未満超えています。
- **信号なし**  
機器は有効なエコーを検出していません。

このパラメータで示される信号品質は、常に現在評価されているエコー、つまりレベル/界面エコー<sup>1)</sup>、またはプローブ終端エコーのどちらかに対応します。この2つを区別するために、プローブ終端エコーは必ずカッコ内に表示されます。


 反射がない場合（信号品質 = 信号なし）、機器は以下のエラーメッセージを生成します。

- F941：出力エコー信号消失 (→  146) = アラームの場合
- S941：出力エコー信号消失 (→  146) で別のオプションが選択されている場合

---

**距離の確定**


---


**ナビゲーション**
 設定 → 距離の確定
**説明**

測定距離が実際の距離と一致するかどうかを設定します。  
 選択項目に応じて、機器は自動的にマッピングレンジを設定します。

**選択**

- 手動マップ
- 距離 OK
- 距離不明
- 距離が短かすぎる\*
- 距離が長すぎる\*
- タンク空
- マップ削除



**追加情報****選択項目の説明**

- **手動マップ**  
マッピング範囲を選択することは、**マッピングの最終点** パラメータ (→  124) を手動で定義することです。この場合、距離を確認する必要はありません。
- **距離 OK**  
測定距離が実際の距離と一致している場合に選択します。機器はマッピングを実施します。
- **距離不明**  
実際の距離が不明な場合に選択します。この場合、マッピングは実施できません。

---

1) 2つのうち品質が低い方


\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

- **距離が短かすぎる**  
測定距離が実際の距離より短い場合に選択します。機器は次のエコーを探し、**距離の確定** パラメータに戻ります。距離の最計算が行なわれ、表示されます。表示された距離が実際の距離と一致するまで、比較を繰り返す必要があります。この後、**距離 OK** を選択するとマップの記録が開始されます。
  - **距離が長すぎる<sup>2)</sup>**  
測定距離が実際の距離を超過している場合に選択します。機器は信号の評価を調整し、**距離の確定** パラメータに戻ります。距離の最計算が行なわれ、表示されます。表示された距離が実際の距離と一致するまで、比較を繰り返す必要があります。この後、**距離 OK** を選択するとマップの記録が開始されます。
  - **タンク空**  
タンクが完全に空の場合に選択します。機器は測定範囲全体をカバーするマッピングを記録します。
  - **工場出荷時のマッピング**  
現在のマッピングカーブ (マッピングが記録されている場合) を削除する場合に選択します。機器は、**距離の確定** パラメータに戻り、新しいマッピングを記録できます。
-  表示モジュールを使用して操作している場合、参照用に、このパラメータと一緒に測定距離が表示されます。
-  距離を確認する前に、学習プロセス「**距離が短かすぎる オプション**」または「**距離が長すぎる オプション**」が終了した場合、マップは記録されず、学習プロセスは 60 秒後にリセットされます。

---

## 現在のマッピング





---

ナビゲーション	 設定 → 現在のマッピング
説明	マッピングがすでにどの距離まで記録されているかを示します。

---

## マッピングの最終点

---


ナビゲーション	 設定 → マッピングの最終点
必須条件	<b>距離の確定</b> (→  123) = <b>手動マップ</b> または <b>距離が短かすぎる</b>
説明	マッピングの新しい最終点を設定します。
ユーザー入力	0~200 000.0 m
追加情報	新しいマッピングをどの距離まで記録するかを設定します。測定基準点 (フランジの取付部分またはネジ接続の下端) からの距離を測定します。  参照用に、 <b>現在のマッピング</b> パラメータ (→  124)がこのパラメータと一緒に表示されます。これはマッピングがすでにどの距離まで記録されているかを示します。

2) 「エキスパート → センサ → エコトラッキング → 評価モード パラメータ」 = 「短期履歴」または「長期履歴」の場合にのみ使用可能


## マップ記録



## ナビゲーション

 設定 → マップ記録

## 必須条件

距離の確定 (→  123) = 手動マップまたは 距離が短かすぎる

## 説明

マップの記録を開始します。

## 選択


- いいえ
- マップ記録
- マップ削除

## 追加情報

## 選択項目の説明

- **いいえ**  
マップは記録されません。
- **マップ記録**  
マップは記録されます。記録が完了すると、新しい測定距離と新しいマッピングレンジがディスプレイに表示されます。現場表示器で操作している場合にこれらの値を確認するには、 を押します。
- **マップ削除**  
マッピング (マッピングが記録されている場合) を削除し、機器は再計算した測定距離とマッピングレンジを表示します。現場表示器で操作している場合にこれらの値を確認するには、 を押します。

### 17.3.1 「マッピング」ウィザード


**i** マッピングウィザードは、現場表示器による操作でのみ使用できます。操作ツールで操作している場合、マッピングに関連するすべてのパラメータは、**設定**メニュー (→ ) 120) に直接表示されます。

**i** マッピングウィザードでは、表示モジュールに常に2つのパラメータが同時に表示されます。上側のパラメータは編集できますが、下側のパラメータは参照用に表示されているだけであり、編集できません。

ナビゲーション  設定 → マッピング

---


#### 距離の確定

ナビゲーション  設定 → マッピング → 距離の確定

説明 →  123

---

#### マッピングの最終点

ナビゲーション  設定 → マッピング → マッピングの最終点

説明 →  124

---

#### マップ記録

ナビゲーション  設定 → マッピング → マップ記録

説明 →  125

---


#### 距離

ナビゲーション  設定 → マッピング → 距離

説明 →  122

### 17.3.2 「Analog input 1～5」サブメニュー

機器の各 AI ブロックに **Analog inputs** サブメニューがあります。AI ブロックを使用してバスへの測定値の伝送を設定します。

 このサブメニューでは AI ブロックの最も基本的な特性しか設定できません。AI ブロックの詳細設定については、**エキスパート** メニューを参照してください。


ナビゲーション  設定 → Analog inputs → Analog input 1～5

---

#### Block tag

---

##### ナビゲーション

 設定 → Analog inputs → Analog input 1～7 → Block tag

##### 説明

Defined to be unique throughout the control system at one plant site. The tag may be changed using the FB\_Tag service.

##### ユーザー入力


数字、英字、特殊文字からなる文字列 (32)

---

#### Channel

---

##### ナビゲーション

 設定 → Analog inputs → Analog input 1～7 → Channel

##### 説明

この機能を使用して、アナログ入力機能ブロックで処理する入力値を選択します。

##### 選択

- Uninitialized
- リニアライゼーションされたレベル
- エコーの絶対振幅
- 絶対 EOP 振幅
- 界面の絶対振幅\*
- 距離
- 電気部内温度
- EOP シフト
- リニアライゼーションされた界面\*
- 界面距離\*
- 測定された静電容量\*
- エコーの相対振幅
- 界面の相対振幅\*
- 信号ノイズ
- 端子電圧
- 上層部の厚さ\*
- DC の計算値\*
- アナログ出力の高度な診断 2
- アナログ出力の高度な診断 1

---


\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

---

**Process Value Filter Time**

---

**ナビゲーション**

 設定 → Analog inputs → Analog input 1~7 → PV Filter Time

**説明**


この機能を使用して、変換されていない入力値 (PV) のフィルタリング用に、フィルタ時間指定を入力します。

**ユーザー入力**

正の浮動小数点数

**追加情報**

初期設定

 値 0 秒 を入力した場合、フィルタリングは実行されません。





### 17.3.3 「高度な設定」サブメニュー

ナビゲーション  設定 → 高度な設定

#### ロック状態

##### ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → ロック状態

##### 説明



現在有効になっている最高優先度の書き込み保護を示します。

##### ユーザーインターフェイス

- ハードウェア書き込みロック
- 一時ロック


##### 追加情報

##### 書込保護の優先度タイプの説明

- **ハードウェア書き込みロック (優先度 1)**  
メイン電子モジュールのハードウェア書き込みロック用 DIP スイッチが有効になっています。これにより、パラメータへの書き込みアクセスを防ぐことができます。
  - **SIL ロック (優先度 2)**  
SIL モードが有効です。関連パラメータへの書込アクセスを防止できます。
  - **WHG ロック (優先度 3)**  
WHG モードが有効です。関連パラメータへの書込アクセスを防止できます。
  - **一時ロック (優先度 4)**  
機器の内部処理 (例: データアップロード/ダウンロード、リセットなど) を実行中のため、パラメータへの書き込みアクセスが一時的にロックされます。処理が完了次第、パラメータの変更ができます。
-  表示モジュールでは、書き込み保護により変更できないパラメータの前には  シンボルが表示されます。

#### アクセスステータス ツール





##### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → アクセスステータス ツール

##### 説明


操作ツールを介したパラメータへのアクセス権限を示します。

##### 追加情報

-  アクセス権を変更するには、**アクセスコード入力** パラメータ (→  130) を使用します。
-  また、書き込み保護機能が有効な場合は、それによって現在のアクセス権がさらに制限されます。書込保護の状態を確認するには、**ロック状態** パラメータ (→  129) を使用します。





#### アクセスステータス表示

##### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → アクセスステータス表示

##### 必須条件


現場表示器を使用する場合にのみ使用できます。

説明	ローカルディスプレイを介したパラメータへのアクセス許可を示す。
追加情報	<p> アクセス権を変更するには、<b>アクセスコード入力</b> パラメータ (→  130)を使用します。</p> <p> また、書き込み保護機能が有効な場合は、それによって現在のアクセス権がさらに制限されます。書込保護の状態を確認するには、<b>ロック状態</b> パラメータ (→  129)を使用します。</p>

---





## アクセスコード入力

---


ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → アクセスコード入力

説明 書き込みを許可するためにアクセスコードを入力。



ユーザー入力 0～9999

追加情報	<ul style="list-style-type: none"><li>■ 現場操作の場合は、ユーザー固有のアクセスコードを<b>アクセスコード設定</b> パラメータ (→  168)に入力する必要があります。</li><li>■ 不正なアクセスコードが入力されると、現在のアクセス権が維持されます。</li><li>■ 書き込み保護は、本書の  シンボルが付いたすべてのパラメータに適用されます。現場表示器では、パラメータの前の  シンボルは、パラメータが書き込み保護されていることを示します。</li><li>■ 10分間キーを押さなかった場合、またはナビゲーションモードや編集モードから測定値表示モードに移動した場合、さらに 60秒 経過後に書き込み保護パラメータは自動的にロックされます。</li></ul> <p> アクセスコードを紛失した場合は、弊社営業所もしくは販売代理店にお問い合わせください。</p>
------	---

## 「レベル」サブメニュー

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → レベル測定物タイプ 

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → レベル → 測定物タイプ

## 説明

測定物のタイプを設定します。


## ユーザーインターフェイス


- 液体
- 粉体

## 工場出荷時設定



FMP56、FMP57：粉体

## 追加情報

 このパラメータは、他の複数のパラメータの値を決定し、完全な信号評価に大きく影響します。そのため、初期設定を**変更しない**ことを強く推奨します。

測定物特性 

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → レベル → 測定物特性

## 必須条件

EOP レベル評価 ≠ 固定 DC

## 説明

測定物の比誘電率  $\epsilon_r$  を設定します。

## 選択

- 不明
- DC 1.4 ... 1.6
- DC 1.6 ... 1.9
- DC 1.9 ... 2.5
- DC 2.5 ... 4
- DC 4 ... 7
- DC 7 ... 15
- DC > 15

## 工場出荷時設定

測定物タイプ (→  131) および測定物グループパラメータに応じて異なります。

追加情報


「測定物タイプ」と「測定物グループ」の相関関係

測定物タイプ (→ 131)	測定物グループ	測定物特性
粉体		不明
液体	水ベース (DC >= 4)	DC 4 ... 7
	その他	不明



**i** 産業で一般的に使用される多数の測定物の比誘電率値 ( $\epsilon_r$  値) については、以下を参照してください。

- カタログ「比誘電率 ( $\epsilon_r$  値) 一覧」(CP01076F)
- Endress+Hauser「DC Values (DC 値) アプリ」(Android および iOS で使用可能)

**i** EOP レベル評価 = 固定 DC の場合、DC 値 パラメータで正確な比誘電率を設定する必要があります。したがって、この場合は**測定物特性** パラメータは適用されません。

プロセス特性 

ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → レベル → プロセス特性

説明

レベル変化の標準速度を設定します。

選択

「測定物タイプ」 = 「液体」

- 非常に高速 > 10 m (400in) /分
- 高速 > 1 m/min
- 標準速度 < 1 m/min
- 中速 < 10 cm/min
- 低速 < 1 cm/min
- フィルタなし

「測定物タイプ」 = 「粉体」

- 非常に高速 > 100m (333ft) /分
- 高速 > 10 m/h
- 標準速度 < 10 m/h
- 中速 < 1 m/h
- 低速 < 0.1 m/h
- フィルタなし

追加情報

このパラメータで設定されたレベル変化の標準速度に、機器は信号評価フィルタおよび出力信号のダンピングを調整します。

「動作モード」 = 「レベル」 および 「測定物タイプ」 = 「液体」

プロセス特性	ステップ応答時間 (s)
非常に高速 > 10 m (400in) /分	5
高速 > 1 m/min	5
標準速度 < 1 m/min	14
中速 < 10 cm/min	39
低速 < 1 cm/min	76
フィルタなし	< 1

## 「動作モード」 = 「レベル」 および 「測定物タイプ」 = 「粉体」

プロセス特性	ステップ応答時間 (s)
非常に高速 > 100m (333ft) /分	37
高速 > 10 m/h	37
標準速度 < 10 m/h	74
中速 < 1 m/h	146
低速 < 0.1 m/h	290
フィルタなし	< 1

## 「動作モード」 = 「界面」 または 「静電容量による界面」

プロセス特性	ステップ応答時間 (s)
非常に高速 > 10 m (400in) /分	5
高速 > 1 m/min	5
標準速度 < 1 m/min	23
中速 < 10 cm/min	47
低速 < 1 cm/min	81
フィルタなし	2.2

## 高度なプロセス条件



## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → レベル → 高度なプロセス条件

## 説明

(必要に応じて) 追加のプロセス条件を設定します。







## 選択






- なし
- 油/水 凝縮液
- プローブがタンク底面付近
- 付着
- 泡の厚み 5cm 以上

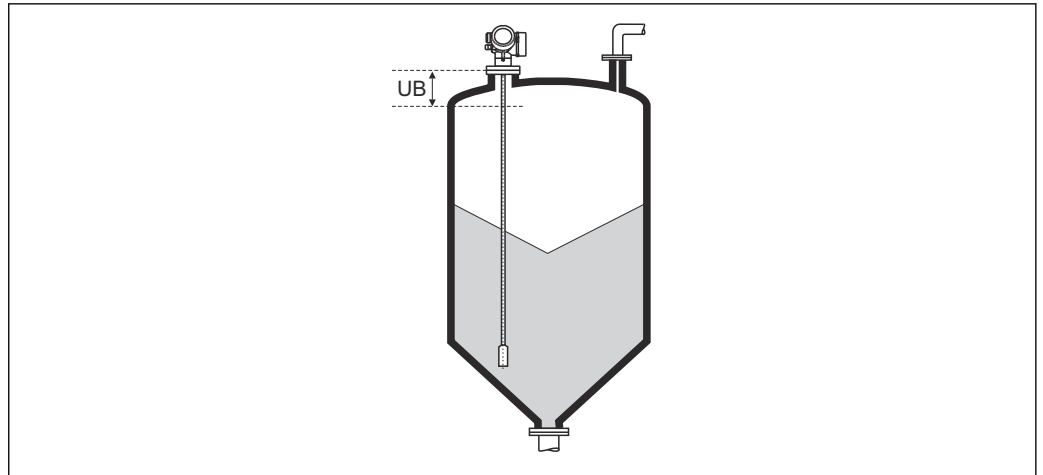
## 追加情報

## 選択項目の説明

- **油/水 凝縮液 (測定物タイプ = 液体の場合のみ)**  
二相測定物の場合、全体レベルのみを確実に検出することが可能になります (例: 油/凝縮水アプリケーション)。
- **プローブがタンク底面付近 (測定物タイプ = 液体の場合のみ)**  
特にプローブをタンク底部付近に取り付けた場合、空検出の精度が向上します。
- **付着**  
付着物が原因でプローブ終端信号が変化した場合でも安全な空検出が可能になります。
- **泡の厚み 5cm 以上 (測定物タイプ = 液体の場合のみ)**  
発泡を使用するアプリケーションで信号評価を最適化します。

レベル単位 									
ナビゲーション	  設定 → 高度な設定 → レベル → レベル単位								
説明	レベル単位を選択します。								
選択	<table border="0"> <tr> <td>SI 単位</td> <td>US 単位</td> </tr> <tr> <td>■ %</td> <td>■ ft</td> </tr> <tr> <td>■ m</td> <td>■ in</td> </tr> <tr> <td>■ mm</td> <td></td> </tr> </table>	SI 単位	US 単位	■ %	■ ft	■ m	■ in	■ mm	
SI 単位	US 単位								
■ %	■ ft								
■ m	■ in								
■ mm									
追加情報	<p>レベル単位は、<b>距離の単位</b> パラメータ (→  120) で設定した距離単位とは異なる場合があります。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>距離の単位</b> パラメータで設定した単位は、基本校正 (<b>空校正</b> (→  120)) と <b>満量校正</b> (→  121)) に使用します。</li> <li>■ <b>レベル単位</b> パラメータで設定した単位は、(リニアライズされていない) レベルの表示に使用します。</li> </ul>								

不感知距離 	
ナビゲーション	  設定 → 高度な設定 → レベル → 不感知距離
説明	上部不感知距離 (UB) を設定します。
ユーザー入力	0~200 m
工場出荷時設定	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 8 m (26 ft) までのロッドプローブ/ローブプローブ : 200 mm (8 in)</li> <li>■ 8 m (26 ft) を超えるロッドプローブ/ローブプローブ : 0.025 * プローブ長</li> </ul>
追加情報	<p>上部不感知距離の信号は、機器がオンになったときに不感知距離の範囲外にあり、操作中のレベル変更によって不感知距離内に移動した場合にのみ評価されます。機器がオンになったとき、すでに不感知距離内にあった信号は無視されます。</p> <p> 以下の 2 つの条件を満たしている場合のみ、この挙動が示されます。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ エキスパート → センサ → エコトラッキング → 評価モード = <b>短期履歴</b> または <b>長期履歴</b></li> <li>■ エキスパート → センサ → 気相補正 → 気相補正モード = <b>オン</b>、<b>補正なし</b> または <b>外部訂正</b></li> </ul> <p>条件の 1 つを満たしていない場合、不感知距離内の信号は常に無視されます。</p> <p> 必要に応じて、不感知距離内の信号に関する別の挙動を弊社サービスが設定します。</p>



A0013221

図 45 粉体計測の不感知距離 (UB)

## レベル補正



### ナビゲーション

☰☰ 設定 → 高度な設定 → レベル → レベル補正

### 説明

(必要に応じて) レベル補正を設定します。

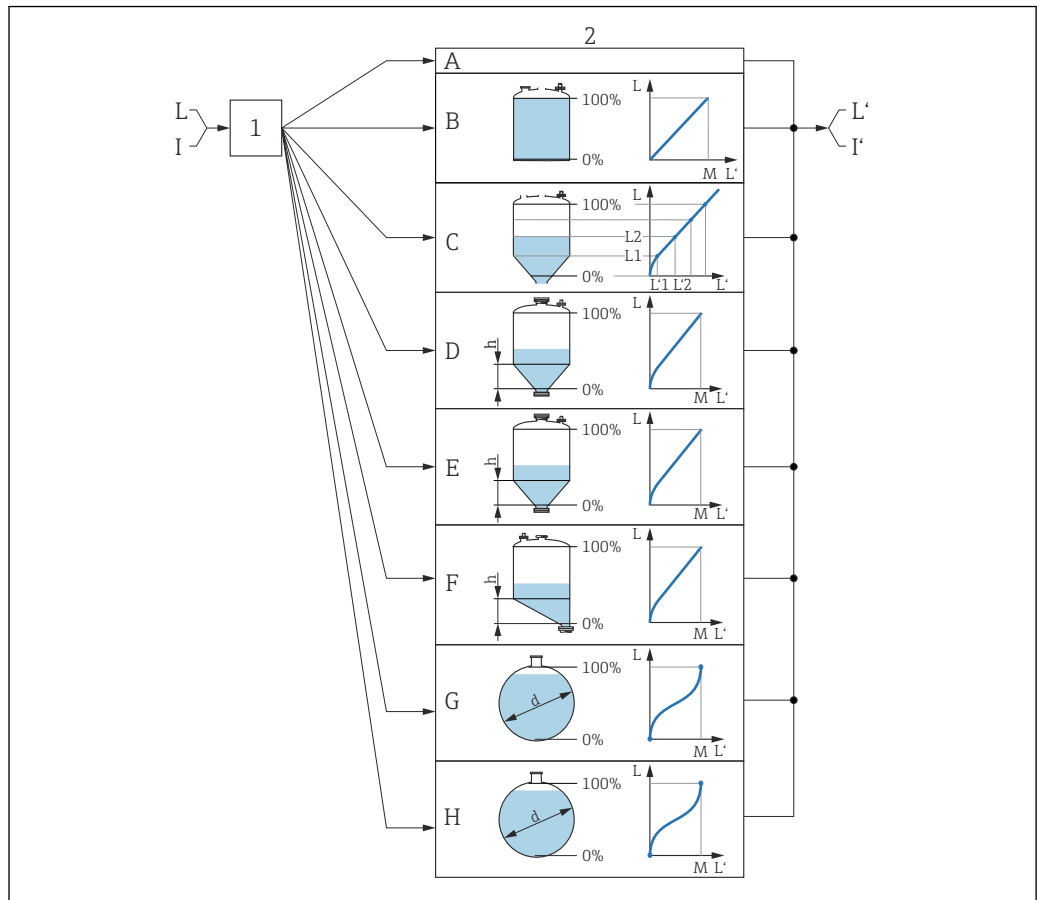
### ユーザー入力

-200 000.0 ~ 200 000.0 %

### 追加情報

このパラメータで設定した値は、測定レベル (リニアライゼーションの前) に追加されます。

「リニアライゼーション」サブメニュー




A0016084

図 46 リニアライゼーション：レベルから、および（該当する場合は）界面から体積または質量に変換。変換は容器の形状に依存

- 1 リニアライゼーションの方式と単位の選択
- 2 リニアライゼーションの設定
- A リニアライゼーションの方式 (→ 139) = なし
- B リニアライゼーションの方式 (→ 139) = リニア
- C リニアライゼーションの方式 (→ 139) = テーブル
- D リニアライゼーションの方式 (→ 139) = 角錐底
- E リニアライゼーションの方式 (→ 139) = 円錐底
- F リニアライゼーションの方式 (→ 139) = 傾斜底
- G リニアライゼーションの方式 (→ 139) = 水平円筒
- H リニアライゼーションの方式 (→ 139) = 球形
- I 「動作モード」 = 「界面」 または 「静電容量による界面」 の場合：リニアライゼーション前の界面（レベル単位での測定）
- I' 「動作モード」 = 「界面」 または 「静電容量による界面」 の場合：リニアライゼーション後の界面（容量または質量に対応）
- L リニアライゼーション前のレベル（レベル単位で測定）
- L' リニアライゼーションされたレベル (→ 142)（容量または質量に対応）
- M 最大値 (→ 142)
- d 直径 (→ 142)
- h 中間高さ (→ 143)



### 現場表示器のサブメニューの構成

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション

▶ リニアライゼーション

リニアライゼーションの方式

リニアライゼーション後の単位

フリーテキスト

最大値

直径

中間高さ

テーブルモード


▶ テーブルの編集

レベル

ユーザー様の値


テーブルを有効にする

## 操作ツール（例：FieldCare）のサブメニューの構成

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション

▶ リニアライゼーション
リニアライゼーションの方式
リニアライゼーション後の単位
フリーテキスト
リニアライゼーションされたレベル
最大値
直径
中間高さ
テーブルモード
テーブル番号
レベル
レベル
ユーザー様の値
テーブルを有効にする


### パラメータの説明

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション

### リニアライゼーションの方式



#### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → リニアライゼーション方式

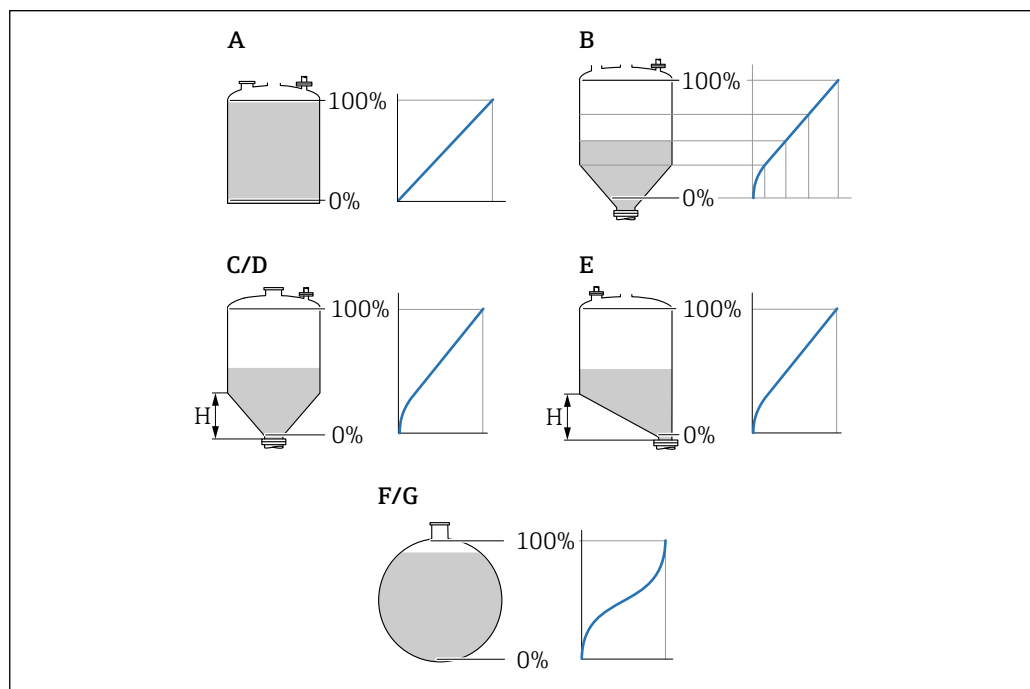
#### 説明

リニアライゼーション方式を選択します。


#### 選択

- なし
- リニア
- テーブル
- 角錐底
- 円錐底
- 傾斜底
- 水平円筒
- 球形

#### 追加情報



A0021476

 47 リニアライゼーション方式

- A なし
- B テーブル
- C 角錐底
- D 円錐底
- E 傾斜底
- F 球形
- G 水平円筒

### 選択項目の説明

- なし

レベルは、事前に変換（リニアライズ）されることなくレベル単位で出力されます。

- リニア

出力値（体積/質量）はレベルLに比例します。これは、縦型円筒形タンクやサイロなどに適用されます。以下のパラメータも設定する必要があります。

- リニアライゼーション後の単位 (→ ④ 140)

- 最大値 (→ ④ 142)：最大容量または質量

- テーブル

測定レベルLと出力値（体積/質量）の関係はリニアライゼーションテーブルによって設定されます。この表は「レベル-体積」または「レベル-質量」の最大32点の値で構成されます。以下のパラメータも設定する必要があります。

- リニアライゼーション後の単位 (→ ④ 140)

- テーブルモード (→ ④ 143)

- テーブルの各ポイント：レベル (→ ④ 144)

- テーブルの各ポイント：ユーザー様の値 (→ ④ 145)

- テーブルを有効にする (→ ④ 145)

- 角錐底

出力値は角錐底型サイロ内の体積または質量に対応します。以下のパラメータも設定する必要があります。

- リニアライゼーション後の単位 (→ ④ 140)

- 最大値 (→ ④ 142)：最大容量または質量

- 中間高さ (→ ④ 143)：角錐部の高さ

- 円錐底

出力値はコニカルタンク内の体積または質量に対応します。以下のパラメータも設定する必要があります。

- リニアライゼーション後の単位 (→ ④ 140)

- 最大値 (→ ④ 142)：最大容量または質量

- 中間高さ (→ ④ 143)：円錐部の高さ

- 傾斜底

出力値は傾斜底のサイロの容量または質量に対応します。以下のパラメータも設定する必要があります。

- リニアライゼーション後の単位 (→ ④ 140)

- 最大値 (→ ④ 142)：最大容量または質量

- 中間高さ (→ ④ 143)：傾斜底の高さ

- 水平円筒

出力値は枕タンクの容量または質量に対応します。以下のパラメータも設定する必要があります。

- リニアライゼーション後の単位 (→ ④ 140)

- 最大値 (→ ④ 142)：最大容量または質量

- 直径 (→ ④ 142)

- 球形

出力値は球形タンクの容量または質量に対応します。以下のパラメータも設定する必要があります。

- リニアライゼーション後の単位 (→ ④ 140)

- 最大値 (→ ④ 142)：最大容量または質量

- 直径 (→ ④ 142)

---

### リニアライゼーション後の単位



#### ナビゲーション

④④ 設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → 線形化後の単位

#### 必須条件

リニアライゼーションの方式 (→ ④ 139) ≠ なし

#### 説明

リニアライズされた値の単位を選択します。



## 選択

選択/入力 (uint16)

- 1095 = [short Ton]
- 1094 = [lb]
- 1088 = [kg]
- 1092 = [Ton]
- 1048 = [US Gal.]
- 1049 = [Imp. Gal.]
- 1043 = [ft<sup>3</sup>]
- 1571 = [cm<sup>3</sup>]
- 1035 = [dm<sup>3</sup>]
- 1034 = [m<sup>3</sup>]
- 1038 = [l]
- 1041 = [hl]
- 1342 = [%]
- 1010 = [m]
- 1012 = [mm]
- 1018 = [ft]
- 1019 = [inch]
- 1351 = [l/s]
- 1352 = [l/min]
- 1353 = [l/h]
- 1347 = [m<sup>3</sup>/s]
- 1348 = [m<sup>3</sup>/min]
- 1349 = [m<sup>3</sup>/h]
- 1356 = [ft<sup>3</sup>/s]
- 1357 = [ft<sup>3</sup>/min]
- 1358 = [ft<sup>3</sup>/h]
- 1362 = [US Gal./s]
- 1363 = [US Gal./min]
- 1364 = [US Gal./h]
- 1367 = [Imp. Gal./s]
- 1358 = [Imp. Gal./min]
- 1359 = [Imp. Gal./h]
- 32815 = [Ml/s]
- 32816 = [Ml/min]
- 32817 = [Ml/h]
- 1355 = [Ml/d]

## 追加情報



選択した単位は表示のためだけに使用されます。選択した単位に基づく測定値の変換は行われません。

 距離/距離のリニアライゼーション、つまり、レベル単位から別の長さ単位へのリニアライゼーションも可能です。このためには、**リニア** リニアライゼーションモードを選択してください。新しいレベル単位を設定するには、**リニアライゼーション後の単位** パラメータで **Free text** オプションを選択し、**フリーテキスト** パラメータ (→  141) に単位を入力します。


## フリーテキスト



## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → フリーテキスト

## 必須条件

**リニアライゼーション後の単位** (→  140) = **Free text** に設定します。

## 説明


単位シンボルを入力します。

ユーザー入力 最大 32 文字 (英字、数字、特殊文字)


---

### リニアライゼーションされたレベル

---

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → リニアライズされたレベル



説明 リニアライズされたレベルを表示します。


追加情報  この単位はリニアライゼーション後の単位 パラメータで設定します。

---

### 最大値

---

ナビゲーション   設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → 最大値

必須条件 **リニアライゼーションの方式 (→  139)**は、以下のいずれかの値を取ります。



- リニア
- 角錐底
- 円錐底
- 傾斜底
- 水平円筒
- 球形


ユーザー入力 -50 000.0～50 000.0 %

---

### 直径


---

ナビゲーション   設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → 直径

必須条件 **リニアライゼーションの方式 (→  139)**は、以下のいずれかの値を取ります。

- 水平円筒
- 球形

ユーザー入力 0～9 999.999 m

追加情報 単位は、**距離の単位** パラメータ (→  120)で設定します。

## 中間高さ



## ナビゲーション

設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → 中間高さ

## 必須条件

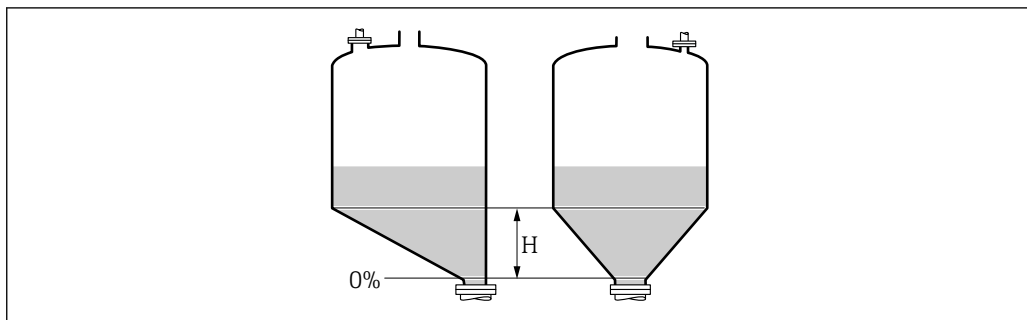
リニアライゼーションの方式 (→ 139) は、以下のいずれかの値を取ります。

- 角錐底
- 円錐底
- 傾斜底

## ユーザー入力

0~200 m

## 追加情報



A0013264

H 中間高さ

単位は、**距離の単位** パラメータ (→ 120) で設定します。

## テーブルモード



## ナビゲーション

設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → テーブルモード

## 必須条件

リニアライゼーションの方式 (→ 139) = **テーブル** に設定します。

## 説明

リニアライゼーションテーブルの編集モードを選択します。

## 選択

- 手動式
- 半自動式\*
- テーブルをクリア
- テーブルの並べ替え

## 追加情報



## 選択項目の説明


- **手動式**  
レベルおよび関連するリニアライズされた値が、各リニアライゼーション点に対して手動入力されます。
- **半自動式**  
各リニアライゼーション点に対して、機器がレベルを測定します。関連するリニアライズされた値は手動入力します。
- **テーブルをクリア**  
既存のリニアライゼーションテーブルを削除します。
- **テーブルの並べ替え**  
リニアライゼーション点を昇順に並べ替えます。

\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

リニアライゼーションテーブルは以下の条件を満たす必要があります。




- テーブルを構成できるのは最大 32 点の値「レベル-リニアライズされた値」
- テーブルが単調であること（単調増加または単調減少）
- 最初のリニアライゼーション点が最低レベルに対応すること
- 最後のリニアライゼーション点が最高レベルに対応すること

**i** リニアライゼーションテーブルを入力する前に、**空校正** (→  **120**) および **満量校正** (→  **121**) の値を正しく設定する必要があります。

満量校正または空校正の後でテーブルの値を変更する必要がある場合、既存テーブルを消去し、再度すべてのテーブルを入力しない限り適切な評価は保証されません。それには、まず既存テーブルを消去します (**テーブルモード** (→  **143**) = **テーブルをクリア**)。その後、新しいテーブルを入力します。


#### テーブルの入力方法




- FieldCare 経由





**テーブル番号** (→  **144**)、**レベル** (→  **144**)、および **ユーザー様の値** (→  **145**) パラメータを使用して、テーブルポイントを入力します。あるいは、グラフィカルテーブルエディタを使用できます (機器の操作 → 機器の機能 → 追加機能 → リニアライゼーション (オンライン/オフライン))。

- 現場表示器を介して

**テーブルの編集** サブメニューを選択して、グラフィカルテーブルエディタを呼び出します。テーブルが表示され、行単位の編集が可能になります。

**i** レベル単位の出荷時設定は「%」です。リニアライゼーションテーブルを物理単位で入力するには、事前に **レベル単位** パラメータ (→  **134**) で適切な単位を選択しておく必要があります。

テーブル番号 	
ナビゲーション	 設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → テーブル番号
必須条件	<b>リニアライゼーションの方式</b> (→  <b>139</b> ) = <b>テーブル</b> に設定します。
説明	入力または変更するテーブルポイントを選択します。
ユーザー入力	1~32




レベル (手動式) 	
ナビゲーション	 設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → レベル
必須条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>リニアライゼーションの方式</b> (→  <b>139</b>) = <b>テーブル</b></li> <li>■ <b>テーブルモード</b> (→  <b>143</b>) = <b>手動式</b></li> </ul>
説明	テーブルポイントのレベル値 (リニアライゼーション前の値) を入力します。
ユーザー入力	符号付き浮動小数点数



---

**レベル（半自動式）**




---

<b>ナビゲーション</b>	 設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → レベル
<b>必須条件</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>リニアライゼーションの方式</b> (→  139) = <b>テーブル</b> に設定します。</li> <li>■ <b>テーブルモード</b> (→  143) = <b>半自動式</b> に設定します。</li> </ul>
<b>説明</b>	測定レベル (リニアライゼーション前の値) を表示します。この値はテーブルに伝送されます。

---

**ユーザー様の値**







---

<b>ナビゲーション</b>	 設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → ユーザー様の値
<b>必須条件</b>	<b>リニアライゼーションの方式</b> (→  139) = <b>テーブル</b> に設定します。
<b>説明</b>	テーブルポイントのリニアライズされた値を入力します。
<b>ユーザー入力</b>	符号付き浮動小数点数


---

**テーブルを有効にする**


---


<b>ナビゲーション</b>	  設定 → 高度な設定 → リニアライゼーション → テーブルを有効にする
<b>必須条件</b>	<b>リニアライゼーションの方式</b> (→  139) = <b>テーブル</b> に設定します。
<b>説明</b>	リニアライゼーションテーブルを有効または無効にします。
<b>選択</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 無効</li> <li>■ 有効</li> </ul>
<b>追加情報</b>	<p><b>選択項目の説明</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>無効</b> 測定レベルはリニアライズされません。 同時に、<b>リニアライゼーションの方式</b> (→  139) = <b>テーブル</b> の場合、機器はエラーメッセージ F435 を出力します。</li> <li>■ <b>有効</b> テーブルに基づいて測定レベルはリニアライズされます。</li> </ul> <p> テーブルを編集すると、<b>テーブルを有効にする</b> パラメータが自動的に<b>無効</b>にリセットされるため、テーブルの入力後に<b>有効</b>にリセットする必要があります。</p>

## 「安全設定」サブメニュー

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → 安全な設定

### 出力エコー信号消失

#### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → 安全な設定 → 出力エコー信号消失

#### 説明



反射がない場合の出力信号。

#### 選択

- 最後の有効値
- エコー信号消失時急上昇
- エコー信号消失時の値
- アラーム


#### 追加情報

##### 選択項目の説明


- **最後の有効値**  
反射がない場合、最後の有効値が保持されます。
- **エコー信号消失時急上昇<sup>3)</sup>**  
反射がない場合、出力値は連続して 0% または 100% に変わります。ランプのスロープは **エコー信号消失時急上昇** パラメータ (→  147) で指定されます。
- **エコー信号消失時の値<sup>3)</sup>**  
エコーロストの場合、**エコー信号消失時の値** パラメータ (→  146) に定義された値が出力されます。
- **アラーム**  
エコーロストの場合、アラームが発報されます。**フェールセーフモード** パラメータを参照してください。

### エコー信号消失時の値

#### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → 安全な設定 → エコー信号消失時の値

#### 必須条件

出力エコー信号消失 (→  146) = **エコー信号消失時の値** に設定します。

#### 説明



反射がない場合の出力値。


#### ユーザー入力

0~200000.0 %

#### 追加情報

測定値出力用に設定した単位を使用します。

- リニアライゼーションなし： **レベル単位** (→  134)
- リニアライゼーションあり： **リニアライゼーション後の単位** (→  140)

3) "リニアライゼーションの方式 (→  139)" = "なし" の場合にのみ視認できます。

## エコー信号消失時急上昇



## ナビゲーション

設定 → 高度な設定 → 安全な設定 → エコー消失時急上昇

## 必須条件

出力エコー信号消失 (→ 146) = エコー信号消失時急上昇 に設定します。

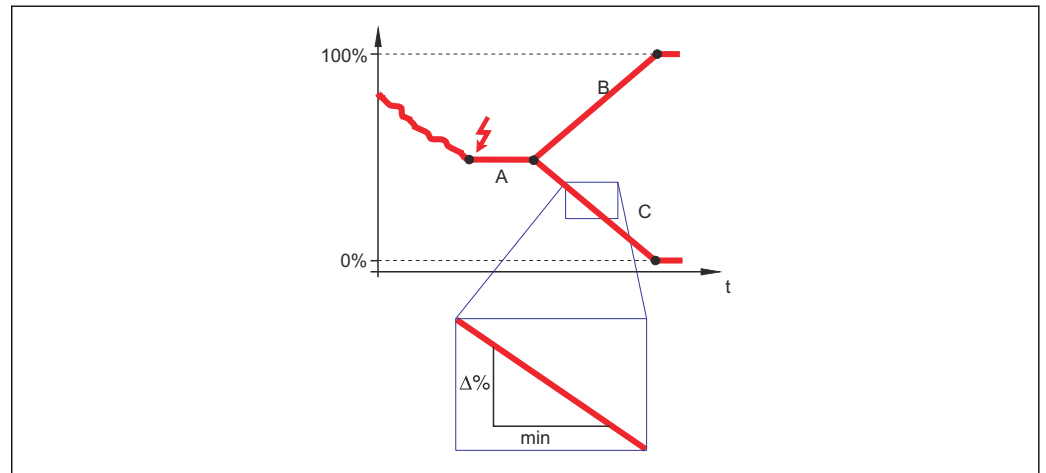
## 説明

反射がない場合の傾斜の勾配。

## ユーザー入力

符号付き浮動小数点数

## 追加情報



A0013269

- A エコーロスト時遅延時間  
 B エコー信号消失時急上昇 (→ 147) (正の値)  
 C エコー信号消失時急上昇 (→ 147) (負の値)

- 傾斜の勾配の単位は、「1分あたりの測定範囲のパーセント」(%/min) です。
- 負の傾斜の勾配の場合：測定値は0%に達するまで継続的に減少します。
- 正の傾斜の勾配の場合：測定値は100%に達するまで継続的に増加します。

## 不感知距離



## ナビゲーション

設定 → 高度な設定 → 安全な設定 → 不感知距離

## 説明

上部不感知距離 (UB) を設定します。

## ユーザー入力

0~200 m

## 工場出荷時設定

- 8 m (26 ft) までのロッドプローブ/ローププローブ：200 mm (8 in)
- 8 m (26 ft) を超えるロッドプローブ/ローププローブ：0.025 \* プローブ長

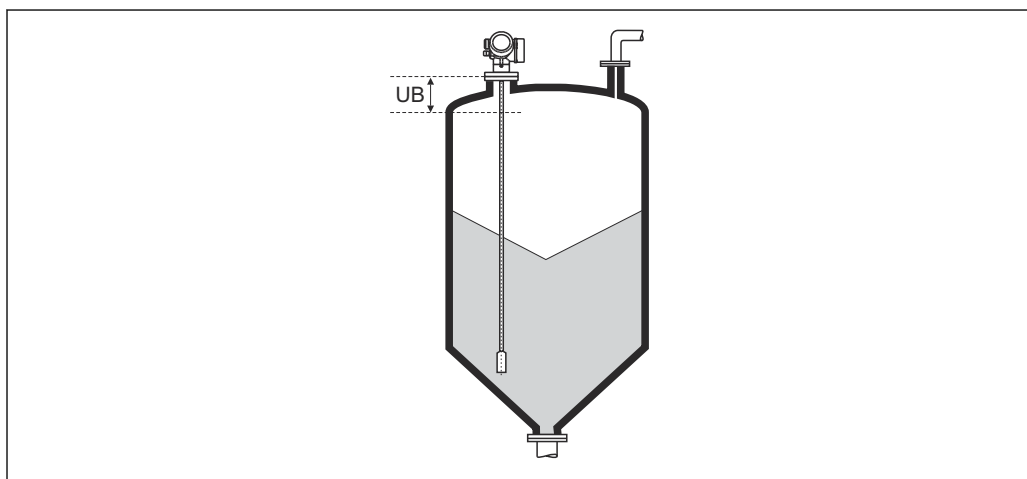
## 追加情報

上部不感知距離の信号は、機器がオンになったときに不感知距離の範囲外にあり、操作中のレベル変更によって不感知距離内に移動した場合にのみ評価されます。機器がオンになったとき、すでに不感知距離内にあった信号は無視されます。

- i** 以下の2つの条件を満たしている場合のみ、この挙動が示されます。
- エキスパート → センサ → エコトラッキング → 評価モード = **短期履歴** または **長期履歴**
  - エキスパート → センサ → 気相補正 → 気相補正モード = **オン**、**補正なし** または **外部訂正**

条件の1つを満たしていない場合、不感知距離内の信号は常に無視されます。

- i** 必要に応じて、不感知距離内の信号に関する別の挙動を弊社サービスが設定します。



A0013221

図 48 粉体計測の不感知距離 (UB)


### 「プローブ設定」サブメニュー

**プローブ設定** サブメニューは、機器が反射波形内のプローブ終端信号を正確に割り当てるのに役立ちます。機器に表示されるプローブ長が実際のプローブ長と一致する場合に、割り当ては正しくなります。自動プローブ長補正は、プローブが容器内に取り付けられ、プローブ全体が完全に露出している（測定物なし）場合にのみ実施できます。容器の一部が充填されている場合、およびプローブ長が既知の場合に値を手動で入力するには、**プローブ長の確認 (→ 150) = 手動入力**を選択します。

**i** プローブの切断後にマッピングが記録された場合、自動プローブ長補正を実行できなくなります。その場合は、以下の2つの方法があります。

- **マップ記録** パラメータ (→ 125) を使用してマッピングカーブを削除すると、プローブ長補正を実行できるようになります。プローブ長補正が完了したら、**マップ記録** パラメータ (→ 125) を使用して新しいマッピングカーブを記録できます。
- **プローブ長の確認 (→ 150) = 手動入力** を選択し、**実際のプローブ長** パラメータにプローブ長を手動で入力します。

**i** **プローブ接地** パラメータ (→ 149) で正しい項目が選択されていないと、自動プローブ長補正を実行することはできません。

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → プローブ設定

## プローブ接地

### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → プローブ設定 → プローブ接地

### 必須条件

**動作モード = レベル**

### 説明


プローブが接地されているかどうかを設定します。

### 選択

- いいえ
- はい

## 実際のプローブ長

### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → プローブ設定 → 実際のプローブ長

### 説明

- ほとんどの場合：  
現在測定されているプローブ終端信号に応じてプローブ長を表示します。
- **プローブ長の確認 (→ 150) = 手動入力**：  
実際のプローブ長を入力します。

### ユーザー入力

0~200 m

## プローブ長の確認



## ナビゲーション

☐ 設定 → 高度な設定 → プローブ設定 → プローブ長の確認

## 説明

**実際のプローブ長** パラメータに表示される値が実際のプローブ長と一致しているかどうかを指定します。この入力に基づいて、プローブ長補正が実施されます。

## 選択

- プローブ長 OK
- プローブ長が短すぎる
- プローブ長が長すぎる
- 埋まっているプローブ
- 手動入力
- プローブ長不明



## 追加情報


## 選択項目の説明

- **プローブ長 OK**  
正しいプローブ長が表示された場合は、これを選択します。補正は必要ありません。機器はシーケンスを終了します。
- **プローブ長が短すぎる**  
表示された長さが実際のプローブ長より短い場合は、これを選択します。異なるプローブ終端信号が割り当てられ、新たに計算された長さが**実際のプローブ長**パラメータに表示されます。表示値が実際のプローブ長と一致するまで、この手順を繰り返します。
- **プローブ長が長すぎる**  
表示された長さが実際のプローブ長より長い場合は、これを選択します。異なるプローブ終端信号が割り当てられ、新たに計算された長さが**実際のプローブ長**パラメータに表示されます。表示値が実際のプローブ長と一致するまで、この手順を繰り返します。
- **埋まっているプローブ**  
プローブが覆われている（一部または完全に）場合は、これを選択します。この場合は、プローブ長補正を行うことができません。
- **手動入力**  
自動プローブ長補正を実施しない場合は、これを選択します。代わりに、実際のプローブ長を**実際のプローブ長**パラメータに手動で入力する必要があります。<sup>4)</sup>
- **プローブ長不明**  
実際のプローブ長が不明な場合は、これを選択します。この場合は、プローブ長補正を行うことができません。

4) FieldCare から操作している場合は、**手動入力** オプションを選択する必要はなく、いつでもプローブ長を手動で編集できます。


### 「プローブ長の補正」ウィザード

 **プローブ長の補正** ウィザードは、現場表示器による操作でのみ使用できます。操作ツールで操作している場合、プローブ長の補正に関連するパラメータは、**プローブ設定** サブメニュー (→  149) に直接表示されます。

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → プローブ設定 → プローブ長の補正

## プローブ長の確認

### ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → プローブ設定 → プローブ長の補正 → プローブ長の確認

### 説明

**実際のプローブ長** パラメータに表示される値が実際のプローブ長と一致しているかどうかを指定します。この入力に基づいて、プローブ長補正が実施されます。

### 選択

- プローブ長 OK
- プローブ長が短すぎる
- プローブ長が長すぎる
- 埋まっているプローブ
- 手動入力
- プローブ長不明

### 追加情報

#### 選択項目の説明

- **プローブ長 OK**  
正しいプローブ長が表示された場合は、これを選択します。補正は必要ありません。機器はシーケンスを終了します。
- **プローブ長が短すぎる**  
表示された長さが実際のプローブ長より短い場合は、これを選択します。異なるプローブ終端信号が割り当てられ、新たに計算された長さが**実際のプローブ長**パラメータに表示されます。表示値が実際のプローブ長と一致するまで、この手順を繰り返します。
- **プローブ長が長すぎる**  
表示された長さが実際のプローブ長より長い場合は、これを選択します。異なるプローブ終端信号が割り当てられ、新たに計算された長さが**実際のプローブ長**パラメータに表示されます。表示値が実際のプローブ長と一致するまで、この手順を繰り返します。
- **埋まっているプローブ**  
プローブが覆われている (一部または完全に) 場合は、これを選択します。この場合は、プローブ長補正を行うことができません。
- **手動入力**  
自動プローブ長補正を実施しない場合は、これを選択します。代わりに、実際のプローブ長を**実際のプローブ長**パラメータに手動で入力する必要があります。<sup>5)</sup>
- **プローブ長不明**  
実際のプローブ長が不明な場合は、これを選択します。この場合は、プローブ長補正を行うことができません。

5) FieldCare から操作している場合は、**手動入力** オプションを選択する必要はなく、いつでもプローブ長を手動で編集できます。

## 実際のプローブ長



## ナビゲーション

☰ 設定 → 高度な設定 → プローブ設定 → プローブ長の補正 → 実際のプローブ長

## 説明



- ほとんどの場合：  
現在測定されているプローブ終端信号に応じてプローブ長を表示します。
- **プローブ長の確認 (→ ☰ 150) = 手動入力：**  
実際のプローブ長を入力します。



## ユーザー入力

0～200 m





## 「スイッチ出力」サブメニュー

 The **スイッチ出力** サブメニュー (→  153)は、スイッチ出力付き機器でのみ使用できます。<sup>6)</sup>

ナビゲーション   設定 → 高度な設定 → スイッチ出力

スイッチ出力機能 

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → スイッチ出力機能

## 説明






スイッチ出力の機能を選択。


## 選択


- オフ
- オン
- 診断動作
- リミット
- デジタル出力

## 追加情報



## 選択項目の説明

- **オフ**  
出力は常にオープンです (非導通)。
- **オン**  
出力は常にクローズです (導通)。
- **診断動作**  
出力は通常はクローズで、診断イベントが発生したときのみオープンになります。**診断動作の割り当て** パラメータ (→  154)は、出力がオープンになるイベントタイプを設定します。
- **リミット**  
出力は通常はクローズで、測定変数が設定したリミット値を超過または下回ったときのみオープンになります。リミット値は以下のパラメータで設定します。
  - **リミットの割り当て (→  154)**
  - **スイッチオンの値 (→  155)**
  - **スイッチオフの値 (→  156)**
- **デジタル出力**  
出力のスイッチング状況は、DI 機能ブロックの出力値を追跡します。機能ブロックは、**ステータスの割り当て** パラメータ (→  153)で選択します。

 **オフ**および**オン**オプションを使用すると、スイッチ出力をシミュレートできます。

ステータスの割り当て 

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → ステータスの割り当て

## 必須条件

スイッチ出力機能 (→  153) = デジタル出力

## 選択


- オフ
- デジタル出力の高度な診断 1
- デジタル出力の高度な診断 2

6) オーダーコード 020 「電源 ; 出力」、オプション B、E または G



- デジタル出力 1
- デジタル出力 2
- デジタル出力 3
- デジタル出力 4
- デジタル出力 5
- デジタル出力 6
- デジタル出力 7
- デジタル出力 8

## 追加情報


**デジタル出力の高度な診断 1** および **デジタル出力の高度な診断 2** は、高度な診断ブロックに関係します。このブロックで生成されたスイッチ信号はスイッチ出力を介して出力できます。

リミットの割り当て 

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → リミットの割り当て

## 必須条件



**スイッチ出力機能** (→  153) = **リミット** に設定します。

## 選択


- オフ
- リニアライゼーションされたレベル
- 距離
- リニアライゼーションされた界面\*
- 界面距離\*
- 上層部の厚さ\*
- 端子電圧
- 電気部内温度
- 測定された静電容量\*
- エコーの相対振幅\*
- 界面の相対振幅\*
- エコーの絶対振幅
- 界面の絶対振幅\*

診断動作の割り当て 

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → 診断動作の割り当て

## 必須条件

**スイッチ出力機能** (→  153) = **診断動作** に設定します。

## 説明

スイッチ出力の診断動作を選択。

## 選択

- アラーム
- アラーム + 警告
- 警告

\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

## スイッチオンの値



## ナビゲーション

設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → スイッチオンの値

## 必須条件

スイッチ出力機能 (→ 153) = リミット に設定します。

## 説明

スイッチオンポイントの測定値を入力します。

## ユーザー入力

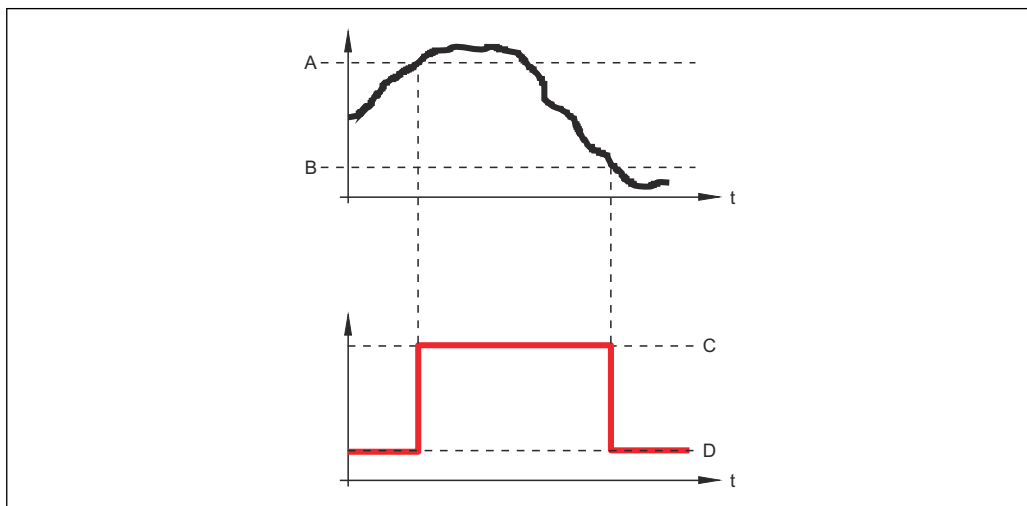
符号付き浮動小数点数

## 追加情報

スイッチ動作は、**スイッチオンの値**および**スイッチオフの値**パラメータの相対位置に応じて異なります。

**スイッチオンの値 > スイッチオフの値**

- 測定値が**スイッチオンの値**より大きい場合、出力はクローズになります。
- 測定値が**スイッチオフの値**より小さい場合、出力はオープンになります。

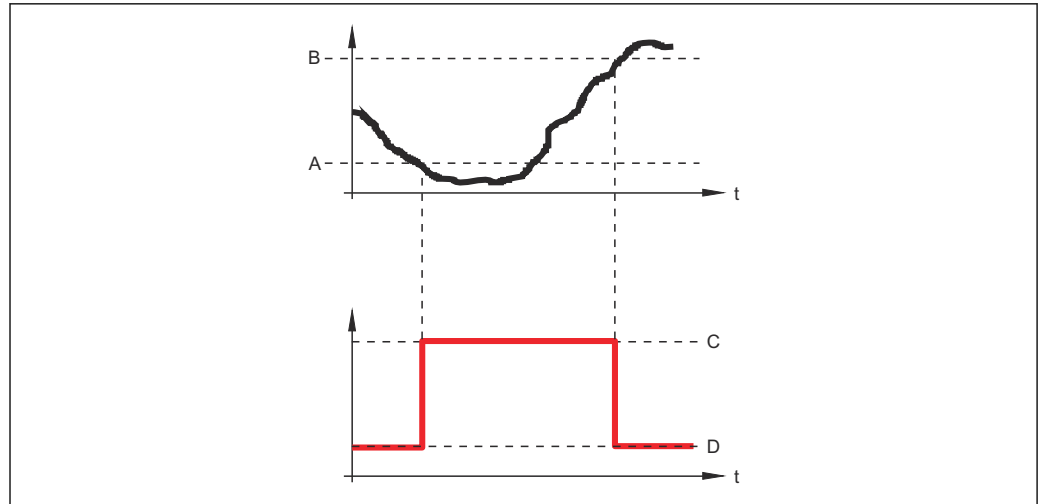


A0015585

- A スイッチオンの値
- B スイッチオフの値
- C 出力クローズ (導通)
- D 出力オープン (非導通)

**スイッチオンの値 < スイッチオフの値**

- 測定値が**スイッチオンの値**より小さい場合、出力はクローズになります。
- 測定値が**スイッチオフの値**より大きい場合、出力はオープンになります。



A0015586

- A スイッチオンの値
- B スイッチオフの値
- C 出力クローズ (導通)
- D 出力オープン (非導通)

## スイッチオンの遅延



### ナビゲーション

☰☰ 設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → スイッチオンの遅延

### 必須条件

- スイッチ出力機能 (→ ☰ 153) = リミット に設定します。
- リミットの割り当て (→ ☰ 154) ≠ オフ

### 説明

ステータス出力をスイッチオンする遅延時間を定義。

### ユーザー入力

0.0～100.0 秒

## スイッチオフの値



### ナビゲーション

☰☰ 設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → スイッチオフの値

### 必須条件

スイッチ出力機能 (→ ☰ 153) = リミット に設定します。

### 説明

スイッチオフポイントの測定値を入力します。

### ユーザー入力

符号付き浮動小数点数

### 追加情報

スイッチ動作は、**スイッチオンの値**および**スイッチオフの値**パラメータの相対位置に応じて異なります。詳細については、**スイッチオンの値**パラメータ (→ ☰ 155)を参照してください。

---

**スイッチオフの遅延**

---



ナビゲーション	☰☰ 設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → スイッチオフの遅延
必須条件	<ul style="list-style-type: none"><li>■ スイッチ出力機能 (→ ☰ 153) = リミット に設定します。</li><li>■ リミットの割り当て (→ ☰ 154) ≠ オフ</li></ul>
説明	ステータス出力をスイッチオフする遅延時間を定義。
ユーザー入力	0.0~100.0 秒

---

**フェールセーフモード**

---



ナビゲーション	☰☰ 設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → フェールセーフモード
必須条件	スイッチ出力機能 (→ ☰ 153) = リミット または デジタル出力
説明	アラーム状態の時の出力動作の定義。
選択	<ul style="list-style-type: none"><li>■ 実際のステータス</li><li>■ オープン</li><li>■ クローズ</li></ul>

**追加情報**

---

**ステータス切り替え**

---

ナビゲーション	☰☰ 設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → ステータス切り替え
説明	スイッチ出力の現在のステータスを示します。

---

**出力信号の反転**

---




ナビゲーション	☰☰ 設定 → 高度な設定 → スイッチ出力 → 出力信号の反転
説明	出力信号の反転。
選択	<ul style="list-style-type: none"><li>■ いいえ</li><li>■ はい</li></ul>

## 追加情報

## 選択項目の説明

- いいえ  
スイッチ出力の挙動は上記説明の通りです。
- はい  
**オープン**および**クローズ**のステータスは、上記説明の逆になります。

### 「表示」サブメニュー


 **表示** サブメニューは、表示モジュールを機器に接続している場合にのみ表示されます。

ナビゲーション   設定 → 高度な設定 → 表示

---

## Language

---

ナビゲーション   設定 → 高度な設定 → 表示 → Language

説明 表示言語を設定。

選択

- English
- Deutsch \*
- Français \*
- Español \*
- Italiano \*
- Nederlands \*
- Portuguesa \*
- Polski \*
- русский язык (Russian) \*
- Svenska \*
- Türkçe \*
- 中文 (Chinese) \*
- 日本語 (Japanese) \*
- 한국어 (Korean) \*
- Bahasa Indonesia \*
- tiếng Việt (Vietnamese) \*
- čeština (Czech) \*

工場出荷時設定 製品構成の仕様コード 500 で選択した言語。  
言語を選択しなかった場合：**English**

追加情報

---

## 表示形式

---

ナビゲーション   設定 → 高度な設定 → 表示 → 表示形式

説明 測定値のディスプレイへの表示方法を選択。

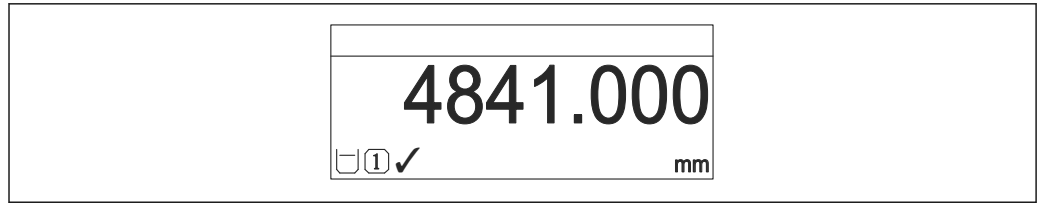
選択

- 1つの値、最大サイズ
- 1つの値 + バーグラフ
- 2つの値
- 1つの値はサイズ大 + 2つの値
- 4つの値

---

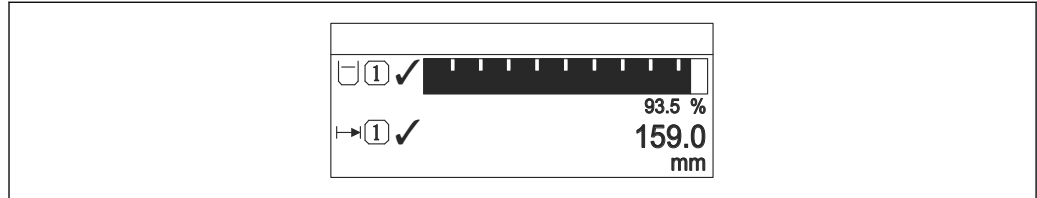
\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

追加情報



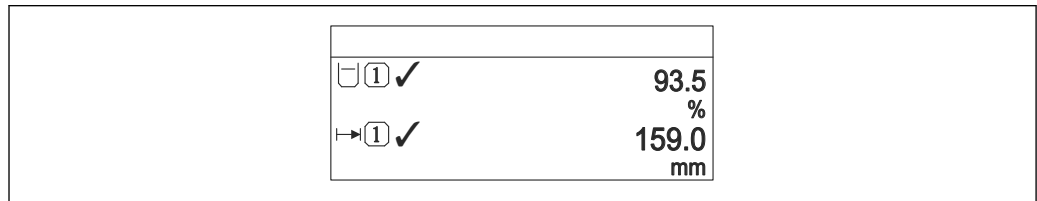
A0019963

図 49 「表示形式」 = 「1 つの値、最大サイズ」



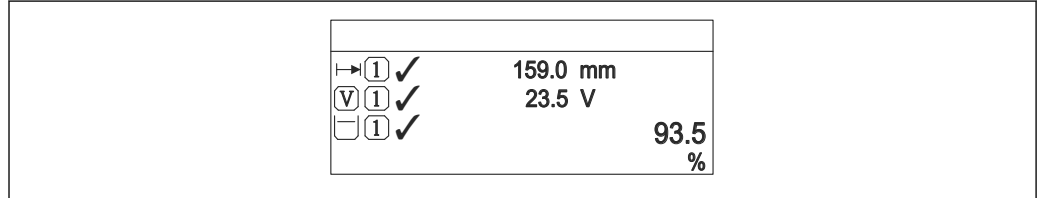
A0019964

図 50 「表示形式」 = 「1 つの値 + バーグラフ」



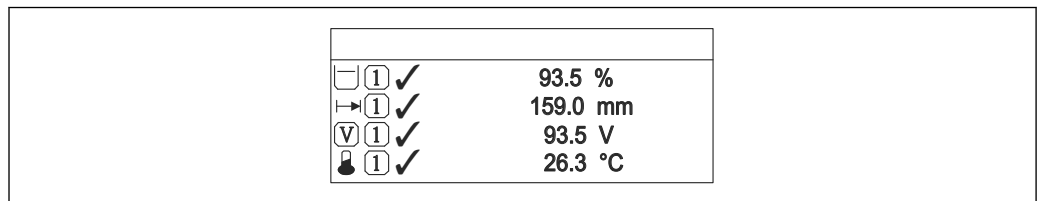
A0019965

図 51 「表示形式」 = 「2 つの値」



A0019966

図 52 「表示形式」 = 「1 つの値はサイズ大 + 2 つの値」



A0019968

図 53 「表示形式」 = 「4 つの値」

- i
■ 1~4 の値表示パラメータを使用して、現場表示器に表示する測定値と表示順序を設定します。
- 選択した表示モードで許容される数より多くの測定値を指定した場合は、機器表示部上で値が交互に表示されます。次の値に変わるまでの表示時間は**表示間隔**パラメータ (→ 図 162) で設定します。



## 1~4 の値表示



## ナビゲーション

設定 → 高度な設定 → 表示 → 1 の値表示

## 説明

ローカル ディスプレイに表示する測定値を選択。

## 選択

- リニアライゼーションされたレベル
- 距離
- リニアライゼーションされた界面\*
- 界面距離\*
- 上層部の厚さ\*
- 端子電圧
- 電気部内温度
- 測定された静電容量\*
- アナログ出力の高度な診断 1
- アナログ出力の高度な診断 2
- アナログ出力 1
- アナログ出力 2
- アナログ出力 3
- アナログ出力 4
- アナログ出力 5
- アナログ出力 6
- アナログ出力 7
- アナログ出力 8

## 工場出荷時設定

## レベル測定の場合

- 1 の値表示: リニアライゼーションされたレベル
- 2 の値表示: 距離
- 3 の値表示: 電流出力 1
- 4 の値表示: なし

## 小数点桁数 1~4



## ナビゲーション

設定 → 高度な設定 → 表示 → 小数点桁数 1

## 説明

表示値の小数点以下の桁数を選択。

## 選択

- X
- X.X
- X.XX
- X.XXX
- X.XXXX

## 追加情報

この設定は、機器の測定や計算の精度には影響しません。

\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

## 表示間隔

## ナビゲーション

☰☰ 設定 → 高度な設定 → 表示 → 表示間隔

## 説明

測定値の切り替え表示の時に測定値を表示する時間を設定。

## ユーザー入力

1～10 秒

## 追加情報

このパラメータは、選択された表示形式で同時に表示可能な数を、選択された測定値の数が超えた場合にのみ適用されます。

## 表示のダンピング



## ナビゲーション

☰☰ 設定 → 高度な設定 → 表示 → 表示のダンピング

## 説明

測定値の変動に対する表示の応答時間を設定。

## ユーザー入力

0.0～999.9 秒

## ヘッダー



## ナビゲーション

☰☰ 設定 → 高度な設定 → 表示 → ヘッダー

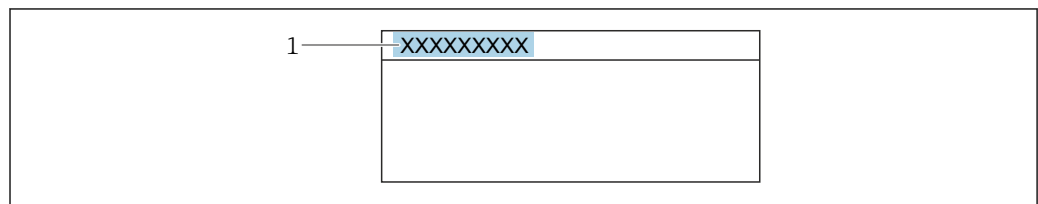
## 説明

ローカル ディスプレイのヘッダーの内容を選択。

## 選択

- デバイスのタグ
- フリーテキスト

## 追加情報



A0029422



1 表示部のヘッダーテキストの位置

## 選択項目の説明

- **デバイスのタグ**  
デバイスのタグ パラメータで設定します。
- **フリーテキスト**  
ヘッダーテキスト パラメータ (→ 163) で設定します。


## ヘッダーテキスト



ナビゲーション	 設定 → 高度な設定 → 表示 → ヘッダーテキスト
必須条件	ヘッダー (→  162) = フリーテキスト に設定します。
説明	ディスプレイのヘッダーのテキストを入力。
ユーザー入力	数字、英字、特殊文字からなる文字列 (12)
追加情報	表示できる文字数は使用される文字に応じて異なります。


## 区切り記号



ナビゲーション	 設定 → 高度な設定 → 表示 → 区切り記号
説明	数値表示の桁区切り記号を選択。
選択	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ .</li> <li>▪ ,</li> </ul>


## 数値形式



ナビゲーション	 設定 → 高度な設定 → 表示 → 数値形式
説明	ディスプレイの選択番号の形式。
選択	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ 十進法</li> <li>▪ ft-in-1/16"</li> </ul>
追加情報	<b>ft-in-1/16"</b> オプションは、距離単位でのみ有効です。

## 小数点桁数メニュー




ナビゲーション	 設定 → 高度な設定 → 表示 → 小数点桁数メニュー
説明	操作メニュー内の数値の小数点桁数を選択します。
選択	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ X</li> <li>▪ X.X</li> <li>▪ X.XX</li> <li>▪ X.XXX</li> <li>▪ X.XXXX</li> </ul>

## 追加情報

- 操作メニュー内の数値（**空校正**や**満量校正**など）に対してのみ有効で、測定値表示部には無効です。測定値表示部の小数点以下の桁数は、**小数点桁数 1~4** パラメータで設定します。
- この設定は、機器の測定や値計算の精度には影響しません。

## バックライト

## ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → 表示 → バックライト

## 必須条件

SD03 現場表示器（光学式キー付き）を使用する場合にのみ実行できます。

## 説明

ローカルディスプレイのバックライトのオンとオフを切り替え。


## 選択

- 無効
- 有効

## 追加情報


## 選択項目の説明

- 無効  
バックライトをオフにします。
- 有効  
バックライトをオンにします。

 このパラメータの設定に関係なく、機器の供給電圧が低すぎる場合は自動的にバックライトがオフになります。

## 表示のコントラスト

## ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → 表示 → 表示のコントラスト

## 説明

周囲条件（照明、読み取り角度など）に合わせてローカルディスプレイのコントラスト設定を調整。






## ユーザー入力

20~80 %


## 工場出荷時設定

ディスプレイに応じて異なります。



## 追加情報

-  押しボタンでコントラストを設定します。
- より暗く：  ボタンを同時に押します。
  - より明るく：  ボタンを同時に押します。


**「設定バックアップの表示」サブメニュー**

 このサブメニューは、表示モジュールを機器に接続している場合にのみ表示されます。

機器の設定は、特定の時点表示モジュールに保存することが可能です (バックアップ)。保存された設定は、必要に応じて機器に復元できます (例: 機器を特定の状態に戻すため)。表示モジュールを使用して、その設定を同タイプの別の機器に伝送することも可能です。

ナビゲーション   設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示

**稼働時間****ナビゲーション**

  設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示 → 稼働時間



**説明**

装置の稼働時間を示す。

**追加情報**

最大時間  
9999 d (≈ 27 年)

**最後のバックアップ****ナビゲーション**

  設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示 → 最後のバックアップ

**説明**

最後のデータのバックアップがディスプレイ モジュールに保存された時を示す。

**設定管理****ナビゲーション**

  設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示 → 設定管理

**説明**

ディスプレイ モジュール内の機器データを管理する操作を選択。

**選択**

- キャンセル
- バックアップの実行
- 復元
- 複製
- 比較
- バックアップデータの削除
- Display incompatible

## 追加情報

## 選択項目の説明

## ■ キャンセル

何も実行せずにこのパラメータを終了します。

## ■ バックアップの実行

HistoROM（機器に内蔵）にある現在の機器設定のバックアップコピーを、機器の表示モジュールに保存します。


## ■ 復元

機器設定のバックアップコピーを、表示モジュールから機器の HistoROM にコピーします。

## ■ 複製

変換器の表示モジュールを使用して、変換器設定を別の機器に複製します。以下は個々の測定点の特性を設定するパラメータであり、伝送される設定には**含まれません**。  
測定物タイプ

## ■ 比較

表示モジュールに保存された機器設定と HistoROM の現在の機器設定とを比較します。この比較結果は、**比較の結果** パラメータ (→  166) パラメータに表示されます。

## ■ バックアップデータの削除

機器設定のバックアップコピーを、機器の表示モジュールから削除します。



この操作の処理中は、現場表示器を介して設定を編集することはできません。また、処理ステータスを表すメッセージが表示されます。




**復元** オプションを使用して既存のバックアップを別の機器に復元した場合、同じ機器機能が使用できなくなる場合があります。場合によっては、機器をリセットしても元の状態に復元できないことがあります。

設定を別の機器に伝送する場合は、必ず**複製** オプションを使用してください。

## バックアップのステータス

## ナビゲーション



 設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示 → バックアップのステータス

## 説明

バックアップ動作の現在の進捗状況を表示します。

## 比較の結果

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → 設定バックアップの表示 → 比較の結果

## 説明

現在の機器データと表示したバックアップデータの比較。

## 追加情報

## 表示選択の説明

## ■ 設定データは一致する

HistoROM の現在の機器設定と表示モジュールのバックアップコピーは一致します。

## ■ 設定データは一致しない

HistoROM の現在の機器設定と表示モジュールのバックアップコピーは一致しません。

## ■ バックアップデータはありません

HistoROM の機器設定のバックアップコピーが表示モジュールにはありません。

- **保存データの破損**


HistoROM の現在の機器設定が破損しているか、または表示モジュールのバックアップコピーとの互換性がありません。


- **チェック未完了**

HistoROM の機器設定と表示モジュールのバックアップコピーとの比較がまだ完了していません。

- **データセット非互換**

データセットに互換性がないため比較できません。



 比較を開始するには、**設定管理 (→ 165) = 比較**を設定します。

 **設定管理 (→ 165) = 複製**によって変換器の設定を別の機器から複製した場合、HistoROM の新しい機器設定は、表示モジュールに保存されている設定の一部として一致しません。センサ固有の特性（マッピングカーブなど）は複製されません。したがって、比較結果は、**設定データは一致しない**になります。

## 「管理」サブメニュー

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → 管理アクセスコード設定 

## ナビゲーション

  設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定










## 説明


パラメータへの書き込み権のためのアクセスコードを定義。

## ユーザー入力



0~9999

## 追加情報

-  工場設定を変更していない場合、または「0」を入力している場合、パラメータは書き込み保護されないため、機器設定データはいつでも変更可能な状態となります。ログインするユーザーの役割は「メンテナンス」になります。
-  書き込み保護は、本書の  シンボルが付いたすべてのパラメータに適用されます。現場表示器でパラメータの前に  シンボルが表示される場合、そのパラメータが書き込み保護されていることを示します。
-  アクセスコードを設定すると、書き込み保護されたパラメータは、**アクセスコード入力** パラメータ (→  130) でアクセスコードを入力しない限り変更できません。
-  アクセスコードを紛失した場合は、当社営業所もしくは販売代理店にお問い合わせください。
-  現場表示器による操作の場合：新しいアクセスコードは、**アクセスコードの確認** パラメータ (→  170) で確認した後、有効になります。

機器リセット 

## ナビゲーション

 設定 → 高度な設定 → 管理 → 機器リセット 設定 → 高度な設定 → 管理 → 機器リセット

## 選択

- キャンセル
- フィールドバスの初期値に
- 工場出荷設定に
- 納入時の状態に
- ユーザ設定の
- 変換器初期状態へ
- 機器の再起動

## 追加情報

## 選択項目の説明


- **キャンセル**  
動作なし
- **工場出荷設定に**  
すべてのパラメータをオーダーコードで指定された初期設定にリセットします。
- **納入時の状態に**  
すべてのパラメータを納入時の設定にリセットします。ユーザー固有の設定が注文された場合は、出荷時の設定が工場の初期設定と異なる場合があります。ユーザー固有の設定を注文している場合のみ、この選択項目が表示されます。



- **ユーザ設定の**  
すべてのユーザーパラメータをその初期設定にリセットします。ただし、サービスパラメータは変更されません。
- **変換器初期状態へ**  
すべての測定関連パラメータを工場出荷時の設定にリセットします。ただし、サービスパラメータおよび通信関連パラメータは変更されません。
- **機器の再起動**  
再起動により、揮発性メモリ (RAM) に保存されているすべてのパラメータを初期設定にリセットします (例: 測定値データ)。機器設定に変更はありません。


### 「アクセスコード設定」ウィザード

**i** **アクセスコード設定** ウィザードは、現場表示器による操作でのみ使用できます。操作ツールで操作している場合、**アクセスコード設定** パラメータは**管理**サブメニューに直接表示されます。**アクセスコードの確認** パラメータは、操作ツールからは使用できません。

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定

---


#### アクセスコード設定

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定 → アクセスコード設定

説明 →  168

---

#### アクセスコードの確認

ナビゲーション  設定 → 高度な設定 → 管理 → アクセスコード設定 → アクセスコードの確認

説明 入力されたアクセスコードを確認してください。

ユーザー入力 0~9999

## 17.4 「診断」メニュー

ナビゲーション  診断

---

### 現在の診断結果

---

ナビゲーション

 診断 → 現在の診断結果


説明



現在の診断メッセージを表示します。

追加情報

表示の構成：

- イベント動作のシンボル
- 診断動作のコード
- イベントの発生時間
- イベントテキスト

 同時に複数のメッセージがオンの場合は、最優先に処理する必要のあるメッセージが表示されます。

 メッセージの原因および対策の情報については、表示器の  シンボルで表示されます。

---

### タイムスタンプ

---

ナビゲーション


 診断 → タイムスタンプ

---

### 前回の診断結果

---

ナビゲーション

 診断 → 前回の診断結果



説明

現在の診断メッセージが出力されるまで有効であった前回の診断メッセージを表示します。

追加情報

表示の構成：

- イベント動作のシンボル
- 診断動作のコード
- イベントの発生時間
- イベントテキスト

 表示される状態がまだ継続している可能性があります。メッセージの原因および対策の情報については、表示器の  シンボルで表示されます。

---

**タイムスタンプ**

---

ナビゲーション  診断 → タイムスタンプ

---

**再起動からの稼働時間**

---

ナビゲーション   診断 → 再起動からの稼働時間

説明 前回の機器の再起動からの稼働時間を表示します。

---

**稼働時間**

---

ナビゲーション   診断 → 稼働時間

説明 装置の稼働時間を示す。

追加情報 最大時間  
9999 d (≈ 27 年)

### 17.4.1 「診断リスト」サブメニュー



ナビゲーション   診断 → 診断リスト

---

#### 診断 1~5

---

##### ナビゲーション

  診断 → 診断リスト → 診断 1

##### 説明

現在の診断メッセージの中で最も優先度の高い5つのメッセージを表示します。

##### 追加情報

表示の構成：



- イベント動作のシンボル
- 診断動作のコード
- イベントの発生時間
- イベントテキスト

---

#### タイムスタンプ 1~5

---

##### ナビゲーション

  診断 → 診断リスト → タイムスタンプ 1~5

## 17.4.2 「イベントログブック」サブメニュー

**i** イベントログブックサブメニューは、現場表示器による操作でのみ使用できます。FieldCare の操作時には、FieldCare の「イベントリスト/HistoROM」機能でイベントリストを表示できます。

ナビゲーション  診断 → イベントログブック

### フィルタオプション

#### ナビゲーション

 診断 → イベントログブック → フィルタオプション


#### 選択

- すべて
- 故障 (F)
- 機能チェック (C)
- 仕様範囲外 (S)
- メンテナンスが必要 (M)
- 情報 (I)

#### 追加情報


- i** このパラメータは、現場表示器による操作でのみ使用できます。
- ステータス信号は NAMUR NE 107 に従って分類されます。

### 「イベントリスト」サブメニュー

イベントリストサブメニューには、**フィルタオプション**パラメータ (→  174) で選択したカテゴリの過去のイベントの履歴が表示されます。最大 100 件のイベントを時系列に表示できます。


以下のシンボルは、イベントの発生または終了を示すものです。

-  : イベント発生
-  : イベント終了

**i** メッセージの原因および対策の情報については、 ボタンで確認できます。

#### 表示形式

- カテゴリ I のイベントメッセージの場合：情報イベント、イベントテキスト、「記録イベント」シンボル、イベント発生時刻
- カテゴリ F、M、C、S (ステータス信号) のイベントメッセージの場合：診断イベント、イベントテキスト、「記録イベント」シンボル、イベント発生時刻

ナビゲーション  診断 → イベントログブック → イベントリスト

### 17.4.3 「機器情報」サブメニュー

ナビゲーション   診断 → 機器情報

---

#### デバイスのタグ

---

ナビゲーション  診断 → 機器情報 → デバイスのタグ  
 診断 → 機器情報 → デバイスのタグ

説明 機器のタグを入力。


ユーザーインターフェイス 数字、英字、特殊文字からなる文字列

---


#### シリアル番号

---

ナビゲーション  診断 → 機器情報 → シリアル番号  
 診断 → 機器情報 → シリアル番号

追加情報  **シリアル番号の用途**



- 機器を迅速に識別するため（例：Endress+Hauser への問い合わせの際）
- 機器ビューアー [www.endress.com/deviceviewer](http://www.endress.com/deviceviewer) を使用して詳細な機器情報を得るため

 シリアル番号は型式銘板にも記載されています。


---

#### ファームウェアのバージョン

---

ナビゲーション  診断 → 機器情報 → ファームのバージョン  
 診断 → 機器情報 → ファームのバージョン

ユーザーインターフェイス xx.yy.zz

追加情報  ファームウェアのバージョンが最後の 2 桁（「zz」）のみ異なる場合、機能と操作に関する違いはありません。

---

**機器名**

---

- ナビゲーション**
- ☐ 診断 → 機器情報 → 機器名
  - ☑ 診断 → 機器情報 → 機器名

---

**オーダーコード**

---



- ナビゲーション**
- ☐ 診断 → 機器情報 → オーダーコード
  - ☑ 診断 → 機器情報 → オーダーコード

**ユーザーインターフェイス** 数字、英字、特殊文字からなる文字列

**追加情報** オーダーコードは、機器の製品構成に関するすべての仕様項目を明示する拡張オーダーコードから生成されたものです。一方で、オーダーコードから直接機器仕様項目を読み取ることはできません。

---

**拡張オーダーコード 1~3**

---



- ナビゲーション**
- ☐ 診断 → 機器情報 → 拡張オーダーコード 1
  - ☑ 診断 → 機器情報 → 拡張オーダーコード 1

**説明** 拡張オーダーコードの3つのパートが表示されます。

**ユーザーインターフェイス** 数字、英字、特殊文字からなる文字列

**追加情報** 拡張オーダーコードは、機器の製品構成に関するすべての仕様項目を示すものであり、それにより機器を一意的に識別することが可能です。



### 17.4.4 「測定値」サブメニュー



ナビゲーション   診断 → 測定値

---

#### 距離

---

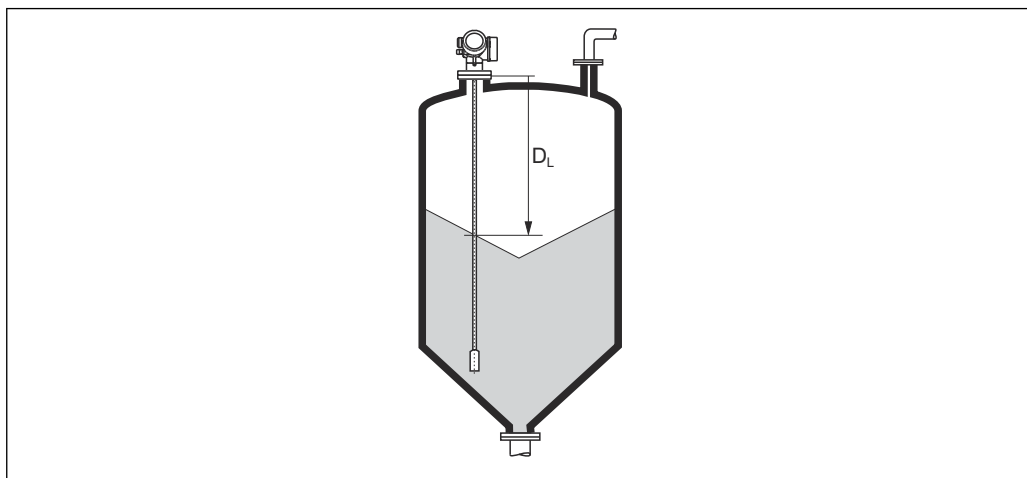
##### ナビゲーション

  診断 → 測定値 → 距離


##### 説明



測定基準点（フランジまたはネジ込み接続の下端）からレベルまでの測定距離  $D_L$  を表示します。

##### 追加情報



A0013201

 54 粉体測定の距離



 単位は、**距離の単位** パラメータ (→  120) で設定します。

---

#### リニアライゼーションされたレベル

---

##### ナビゲーション

  診断 → 測定値 → リニアライズされたレベル

##### 説明

リニアライズされたレベルを表示します。

##### 追加情報


 この単位は**リニアライゼーション後の単位** パラメータで設定します。

## 端子電圧 1

ナビゲーション   診断 → 測定値 → 端子電圧 1


## 17.4.5 「Analog input 1～5」サブメニュー

機器の各 AI ブロックに **Analog inputs** サブメニューがあります。AI ブロックを使用してバスへの測定値の伝送を設定します。

 このサブメニューでは AI ブロックの最も基本的な特性しか設定できません。AI ブロックの詳細設定については、**エキスパート** メニューを参照してください。

ナビゲーション   診断 → Analog inputs → Analog input 1～5



## Block tag

ナビゲーション   診断 → Analog inputs → Analog input 1～7 → Block tag

説明 Defined to be unique throughout the control system at one plant site. The tag may be changed using the FB\_Tag service..

ユーザー入力 数字、英字、特殊文字からなる文字列 (32)

## Channel

ナビゲーション   診断 → Analog inputs → Analog input 1～7 → Channel

説明 この機能を使用して、アナログ入力機能ブロックで処理する入力値を選択します。

選択

- Uninitialized
- リニアライゼーションされたレベル
- エコーの絶対振幅
- 絶対 EOP 振幅
- 界面の絶対振幅\*
- 距離
- 電気部内温度
- EOP シフト
- リニアライゼーションされた界面\*
- 界面距離\*
- 測定された静電容量\*
- エコーの相対振幅
- 界面の相対振幅\*
- 信号ノイズ
- 端子電圧


\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

- 上層部の厚さ\*
- DC の計算値\*
- アナログ出力の高度な診断 2
- アナログ出力の高度な診断 1

---

**Status**

---


**ナビゲーション** 診断 → Analog inputs → Analog input 1～7 → Status**説明**

FOUNDATION フィールドバス仕様に従って AI ブロックの出力ステータスを示します。

---

**Value**

---

**ナビゲーション** 診断 → Analog inputs → Analog input 1～7 → Value**説明**

AI ブロックの出力値を示します。

---

**Units index**

---

**ナビゲーション** 診断 → Analog inputs → Analog input 1～7 → Units index**説明**

出力値の単位を示します。

---


\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

## 17.4.6 「データのログ」サブメニュー

ナビゲーション  診断 → データのログ

### チャンネル 1~4 の割り当て

#### ナビゲーション

 診断 → データのログ → チャンネル 1~4 の割り当て

#### 選択


- オフ
- リニアライゼーションされたレベル
- 距離
- フィルタ処理なしの距離
- リニアライゼーションされた界面\*
- 界面距離\*
- フィルタ処理なしの界面距離
- 上層部の厚さ\*
- 端子電圧
- 電気部内温度
- 測定された静電容量\*
- エコーの絶対振幅
- エコーの相対振幅
- 界面の絶対振幅\*
- 界面の相対振幅\*
- 絶対 EOP 振幅
- EOP シフト
- 信号ノイズ
- DC の計算値\*
- アナログ出力の高度な診断 1
- アナログ出力の高度な診断 2
- アナログ出力 1
- アナログ出力 2
- アナログ出力 3
- アナログ出力 4

#### 追加情報

合計 1000 個の測定値をロギングできます。つまり、

- ロギングチャンネルを 1 つ使用する場合：チャンネルあたりのデータポイント数 1000 個
- ロギングチャンネルを 2 つ使用する場合：チャンネルあたりのデータポイント数 500 個
- ロギングチャンネルを 3 つ使用する場合：チャンネルあたりのデータポイント数 333 個
- ロギングチャンネルを 4 つ使用する場合：チャンネルあたりのデータポイント数 250 個

データポイントが最大数に達すると、データログの最も古いデータポイントが周期的に上書きされ、必ず最新の測定値 1000、500、333、または 250 個がログに保存されます (リングメモリ形式)。

 このパラメータで新しいオプションを選択すると、ログデータは削除されます。

\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

---

**ロギングの時間間隔**
**ナビゲーション**

- 診断 → データのログ → ロギングの時間間隔
- 診断 → データのログ → ロギングの時間間隔

**ユーザー入力**

1.0~3 600.0 秒

**追加情報**

このパラメータは、データログの各データポイント間の時間間隔を設定するもので、それにより、ロギング可能な最大の時間  $T_{\log}$  が決まります。

- ロギングチャンネルを 1 つ使用する場合 :  $T_{\log} = 1000 \cdot t_{\log}$
- ロギングチャンネルを 2 つ使用する場合 :  $T_{\log} = 500 \cdot t_{\log}$
- ロギングチャンネルを 3 つ使用する場合 :  $T_{\log} = 333 \cdot t_{\log}$
- ロギングチャンネルを 4 つ使用する場合 :  $T_{\log} = 250 \cdot t_{\log}$

設定時間が経過すると、データログの最も古いデータポイントが周期的に上書きされ、必ず  $T_{\log}$  の時間がメモリに保存されます (リングメモリ形式)。

このパラメータを変更すると、ログデータは削除されます。

例

**ロギングチャンネルを 1 つ使用する場合**

- $T_{\log} = 1000 \cdot 1 \text{ 秒} = 1000 \text{ 秒} \approx 16.5 \text{ min}$
- $T_{\log} = 1000 \cdot 10 \text{ 秒} = 10000 \text{ 秒} \approx 2.75 \text{ h}$
- $T_{\log} = 1000 \cdot 80 \text{ 秒} = 80000 \text{ 秒} \approx 22 \text{ h}$
- $T_{\log} = 1000 \cdot 3600 \text{ 秒} = 3600000 \text{ 秒} \approx 41 \text{ d}$

---

**すべてのログをリセット**
**ナビゲーション**

- 診断 → データのログ → すべてのログをリセット
- 診断 → データのログ → すべてのログをリセット

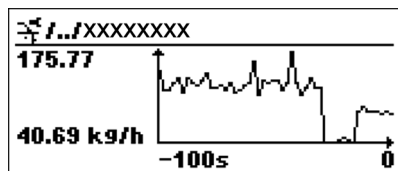
**選択**

- キャンセル
- データ削除

**「チャンネル 1~4 表示」サブメニュー**

**i** チャンネル 1~4 表示サブメニューは、現場表示器による操作でのみ使用できます。FieldCare の操作時には、FieldCare の「イベントリスト/HistoROM」機能でログダイアグラムを表示できます。

チャンネル 1~4 表示サブメニューは、各チャンネルのログ履歴のダイアグラムを表示します。



- x 軸：選択されたチャンネル数に応じて 250 ~ 1000 個のプロセス変数の測定値が表示されます。
- y 軸：常に測定中の値に合わせて、おおまかな測定値スパンを示します。

**i** 操作メニューに戻るには、**田** と **田** を同時に押します。

ナビゲーション **田田** 診断 → データのログ → チャンネル 1~4 表示

### 17.4.7 「シミュレーション」サブメニュー

シミュレーションサブメニューは、特定の測定値または別の条件のシミュレーションに使用されます。これにより、機器や接続した制御ユニットが正しく設定されているか確認できます。

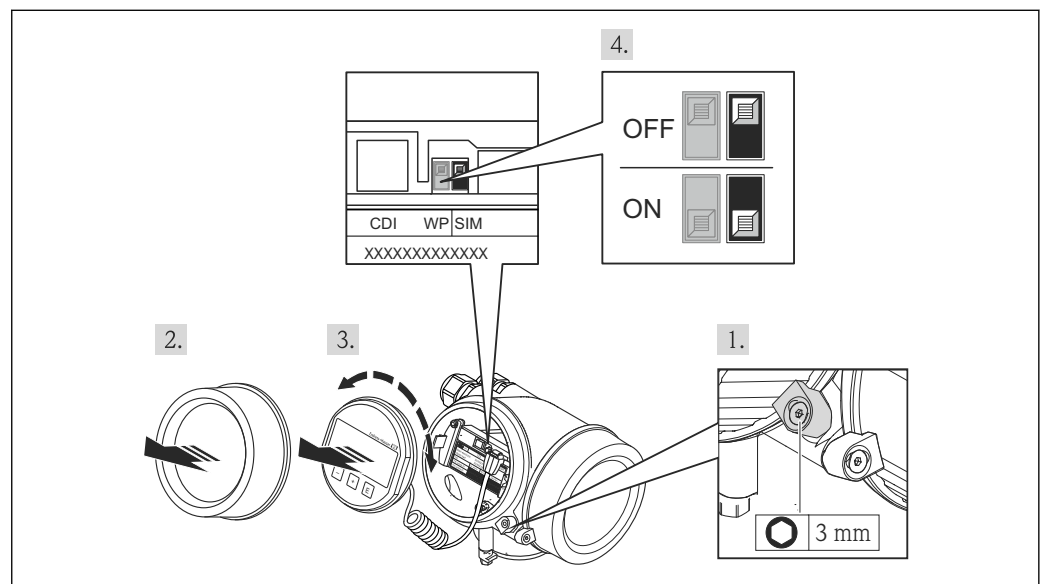
#### シミュレーション可能な条件

シミュレートする条件	関連するパラメータ
プロセス変数の特定値	<ul style="list-style-type: none"> <li>測定値の割り当て (→ 186)</li> <li>測定値 (→ 186)</li> </ul>
スイッチ出力の特定状態	<ul style="list-style-type: none"> <li>シミュレーションスイッチ出力 (→ 186)</li> <li>ステータス切り替え (→ 187)</li> </ul>
アラームの有無	機器アラームのシミュレーション (→ 187)

#### シミュレーションの有効化/無効化

測定値のシミュレーションは電子モジュールのハードウェアスイッチ (SIM スイッチ) を使用して有効化または無効化できます。SIM スイッチが ON 位置になっている場合にのみ測定値のシミュレーションは可能です。

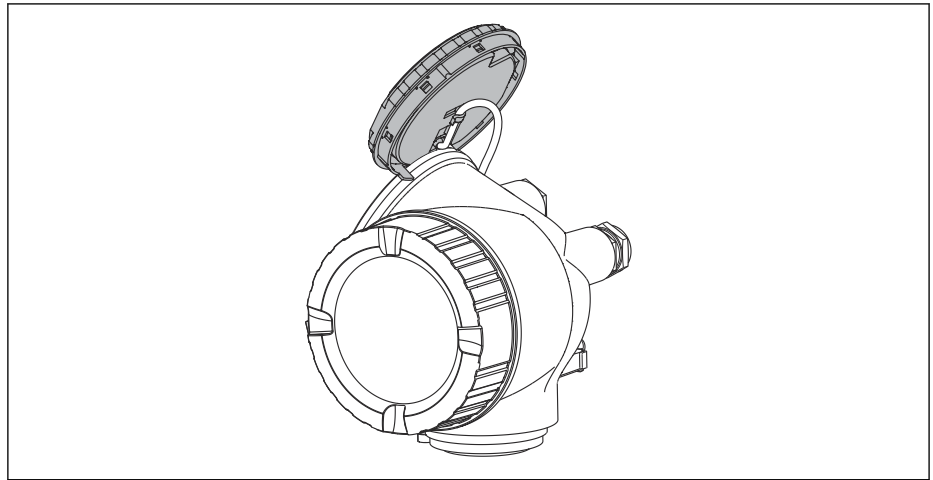
スイッチ出力は SIM スイッチの位置に関係なく、いつでもシミュレーションできます。



A0025882

1. 固定クランプを緩めます。
2. ハウジングカバーを緩めて外します。

- 表示モジュールを慎重に回転させて引き抜きます。**SIM** スイッチにアクセスしやすくするため、表示モジュールを電子部コンパートメントの縁に差し込みます。  
↳ 表示モジュールを電子部コンパートメントの縁に差し込みます。









A0013909

- SIM** スイッチが **ON** 位置:測定値のシミュレーションが可能です。**SIM** スイッチが **OFF** 位置 (初期設定) :測定値のシミュレーションは無効です。
- ハウジングとメイン電子モジュール間の隙間にスパイラルケーブルを収納し、表示モジュールを必要な向きで電子部コンパートメントにかみ合うまで差し込みます。
- 表示部のカバーを取り付け、固定クランプで締め付けます。




### サブメニューの構成

ナビゲーション  エキスパート → 診断 → シミュレーション

▶ シミュレーション	
測定値の割り当て	→  186
測定値	→  186
シミュレーションスイッチ出力	→  186
ステータス切り替え	→  187
機器アラームのシミュレーション	→  187

## パラメータの説明

ナビゲーション  エキスパート → 診断 → シミュレーション

### 測定値の割り当て


#### ナビゲーション

 エキスパート → 診断 → シミュレーション → 測定値の割り当て

#### 選択


- オフ
- レベル
- 界面\*
- リニアライゼーションされたレベル
- リニアライゼーションされた界面
- リニアライゼーションされた厚み

#### 追加情報


- シミュレートする変数の値は、**測定値** パラメータ (→  186) で設定します。
- **測定値の割り当て ≠ オフ** の場合、シミュレーションはオンです。これは、機能チェック (C) カテゴリの診断メッセージで確認できます。

### 測定値

#### ナビゲーション

 エキスパート → 診断 → シミュレーション → 測定値

#### 必須条件

**測定値の割り当て (→  186) ≠ オフ**

#### ユーザー入力


符号付き浮動小数点数

#### 追加情報

その後の測定値処理と信号出力には、このシミュレーション値を使用します。これにより、機器が正しく設定されているかどうかを確認できます。

### シミュレーションスイッチ出力

#### ナビゲーション

 エキスパート → 診断 → シミュレーション → シミュレーションスイッチ

#### 説明

スイッチ出力のシミュレーションをオン、オフします。

#### 選択

- オフ
- オン

\* 表示はオーダしたオプションや機器のセッティングにより異なります

---

**ステータス切り替え****ナビゲーション**

エキスパート → 診断 → シミュレーション → ステータス切り替え

**必須条件**

シミュレーションスイッチ出力 (→ 186) = **オン** に設定します。

**説明**

ステータス出力をシミュレーションするためのステータスを選択します。

**選択**

- オープン
- クローズ

**追加情報**

スイッチ状態は、このパラメータで設定した値を取ります。これにより、接続した制御ユニットが正しく動作することを確認できます。

---

**機器アラームのシミュレーション****ナビゲーション**

エキスパート → 診断 → シミュレーション → アラームのシミュレーション

**説明**

デバイスアラームのシミュレーションをオン、オフします。

**選択**

- オフ
- オン

**追加情報**

**オン** オプションを選択すると、アラームが生成されます。これにより、アラームが発生した場合の機器の出力動作が適切であるかどうかを確認できます。

アクティブなシミュレーションは診断メッセージ **C484 シミュレーションエラーモード** で表示されます。

---

**診断イベントのシミュレーション****ナビゲーション**

エキスパート → 診断 → シミュレーション → 診断シミュレーション

**説明**

このイベントをシミュレーションする診断イベントの選択。



**追加情報**

現場表示器を介して操作する場合、選択リストはイベントカテゴリーに応じてフィルタリングできます (**診断イベントの種類** パラメータ)。



## 17.4.8 「機器チェック」サブメニュー

ナビゲーション   診断 → 機器チェック



### 機器チェック開始

ナビゲーション	  診断 → 機器チェック → 機器チェック開始
説明	機器チェックを開始します。
選択	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ いいえ</li> <li>■ はい</li> </ul>
追加情報	反射がない場合、機器チェックは実施できません。

### 機器チェックの結果

ナビゲーション	  診断 → 機器チェック → 機器チェックの結果
説明	機器チェックの結果を表示します。
追加情報	<p><b>表示選択の説明</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>インストール OK</b> 制限のない測定が可能です。</li> <li>■ <b>精度制限あり</b> 測定は可能です。ただし、信号振幅により測定精度が低下する可能性があります。</li> <li>■ <b>測定機能低下</b> 現時点で測定は可能です。ただし、エコー信号を見失う可能性があります。機器の取付位置と測定物の比誘電率を確認してください。</li> <li>■ <b>チェック未完了</b> 機器チェックは実施されていません。</li> </ul>

### 前回のチェック時刻

ナビゲーション	  診断 → 機器チェック → 前回のチェック時刻
説明	前回の機器チェックが実施されたときの稼働時間を表示します。
ユーザーインターフェイス	数字、英字、特殊文字からなる文字列

---

## レベル信号

---

ナビゲーション	☰☰ 診断 → 機器チェック → レベル信号
必須条件	機器チェックを実施した場合にのみ表示されます。
説明	レベル信号の機器チェックの結果を表示します。
ユーザーインターフェイス	<ul style="list-style-type: none"><li>■ チェック未完了</li><li>■ チェック NG</li><li>■ チェック OK</li></ul>
追加情報	<b>レベル信号 = チェック NG</b> : 機器の取付位置と測定物の比誘電率を確認してください。

---

## 開始信号

---

ナビゲーション	☰☰ 診断 → 機器チェック → 開始信号
必須条件	機器チェックを実施した場合にのみ表示されます。
説明	開始信号の表示チェックの結果を表示します。
ユーザーインターフェイス	<ul style="list-style-type: none"><li>■ チェック未完了</li><li>■ チェック NG</li><li>■ チェック OK</li></ul>
追加情報	<b>開始信号 = チェック NG</b> : 機器の取付位置を確認してください。非金属タンクの場合は、金属板または金属フランジを使用します。

### 17.4.9 「Heartbeat」サブメニュー

 **Heartbeat** サブメニューは **FieldCare** または **DeviceCare** を介してのみ使用可能です。**Heartbeat 検証** および **Heartbeat モニタリング** アプリケーションパッケージの一部のウィザードが含まれます。

**詳細な説明**  
SD01872F

ナビゲーション  診断 → Heartbeat

# 索引

## 記号

- 安全設定 (サブメニュー) ..... 146
- 稼動時間 (パラメータ) ..... 165, 172
- 開始信号 (パラメータ) ..... 189
- 拡張オーダーコード 1 (パラメータ) ..... 176
- 管理 (サブメニュー) ..... 168
- 機器アラームのシミュレーション (パラメータ) ..... 187
- 機器チェック (サブメニュー) ..... 188
- 機器チェックの結果 (パラメータ) ..... 188
- 機器チェック開始 (パラメータ) ..... 188
- 機器リセット (パラメータ) ..... 168
- 機器情報 (サブメニュー) ..... 175
- 機器名 (パラメータ) ..... 176
- 距離 (パラメータ) ..... 122, 126, 177
- 距離の確定 (パラメータ) ..... 123, 126
- 距離の単位 (パラメータ) ..... 120
- 区切り記号 (パラメータ) ..... 163
- 空校正 (パラメータ) ..... 120
- 現在のマッピング (パラメータ) ..... 124
- 現在の診断結果 (パラメータ) ..... 171
- 高度なプロセス条件 (パラメータ) ..... 133
- 高度な設定 (サブメニュー) ..... 129
- 再起動からの稼動時間 (パラメータ) ..... 172
- 最後のバックアップ (パラメータ) ..... 165
- 最大値 (パラメータ) ..... 142
- 実際のプローブ長 (パラメータ) ..... 149, 152
- 出力エコー信号消失 (パラメータ) ..... 146
- 出力信号の反転 (パラメータ) ..... 157
- 小数点桁数 1 (パラメータ) ..... 161
- 小数点桁数メニュー (パラメータ) ..... 163
- 信号品質 (パラメータ) ..... 123
- 診断 (メニュー) ..... 171
- 診断 1 (パラメータ) ..... 173
- 診断イベントのシミュレーション (パラメータ) ..... 187
- 診断リスト (サブメニュー) ..... 173
- 診断動作の割り当て (パラメータ) ..... 154
- 数値形式 (パラメータ) ..... 163
- 設定 (メニュー) ..... 120
- 設定バックアップの表示 (サブメニュー) ..... 165
- 設定管理 (パラメータ) ..... 165
- 前回のチェック時刻 (パラメータ) ..... 188
- 前回の診断結果 (パラメータ) ..... 171
- 測定値 (サブメニュー) ..... 177
- 測定値 (パラメータ) ..... 186
- 測定値の割り当て (パラメータ) ..... 186
- 測定物タイプ (パラメータ) ..... 131
- 測定物特性 (パラメータ) ..... 131
- 端子電圧 1 (パラメータ) ..... 178
- 中間高さ (パラメータ) ..... 143
- 直径 (パラメータ) ..... 142
- 比較の結果 (パラメータ) ..... 166
- 表示 (サブメニュー) ..... 159
- 表示のコントラスト (パラメータ) ..... 164
- 表示のダンピング (パラメータ) ..... 162
- 表示間隔 (パラメータ) ..... 162
- 表示形式 (パラメータ) ..... 159

- 不感知距離 (パラメータ) ..... 134, 147
- 返却 ..... 99
- 満量校正 (パラメータ) ..... 121

## 0~9

- 1 の値表示 (パラメータ) ..... 161

## A

- Analog input 1~5 (サブメニュー) ..... 127, 178

## B

- Block tag (パラメータ) ..... 127, 178
- Bluetooth® ワイヤレス技術 ..... 45

## C

- Channel (パラメータ) ..... 127, 178

## D

- DIP スイッチ  
書き込み保護スイッチを参照

## F

- FHX50 ..... 43

## H

- Heartbeat (サブメニュー) ..... 190
- HistoROM (説明) ..... 80

## L

- Language (パラメータ) ..... 159

## P

- Process Value Filter Time (パラメータ) ..... 128

## S

- SIM スイッチ ..... 183
- Status (パラメータ) ..... 179

## U

- Units index (パラメータ) ..... 179

## V

- Value (パラメータ) ..... 179

## ア

- アクセサリ
  - 機器固有の ..... 100
  - サービス関連 ..... 107
  - システムコンポーネント ..... 107
  - 通信関連 ..... 107
- アクセスコード ..... 46
  - 不正な入力 ..... 46
- アクセスコードの設定 ..... 47
- アクセスコードの確認 (パラメータ) ..... 170
- アクセスコード設定 (ウィザード) ..... 170
- アクセスコード設定 (パラメータ) ..... 168, 170
- アクセスコード入力 (パラメータ) ..... 130
- アクセスステータス ツール (パラメータ) ..... 129

アクセスステータス表示 (パラメータ)	129
アプリケーション	10
安全上の注意事項	
基本	10
<b>イ</b>	
イベントテキスト	91
イベントリスト	94
イベントリスト (サブメニュー)	174
イベント履歴	94
イベントレベル	
シンボル	91
説明	91
イベントログブック (サブメニュー)	174
イベントログブックのフィルタ処理	95
<b>ウ</b>	
ウィザード	
アクセスコード設定	170
プローブ長の補正	151
マッピング	126
<b>エ</b>	
エコー信号消失時の値 (パラメータ)	146
エコー信号消失時急上昇 (パラメータ)	147
<b>オ</b>	
オーダーコード (パラメータ)	176
<b>カ</b>	
外部洗浄	97
書き込みアクセス	46
書き込み保護	
アクセスコードによる	47
書き込み保護スイッチを使用	48
書き込み保護スイッチ	48
過電圧保護	
一般情報	38
<b>キ</b>	
キーパッドロック	
無効化	50
有効化	50
機器設定の管理	74, 80
機器の交換	98
<b>ケ</b>	
計測機器の用途	
指定用途を参照	
不適切な用途	10
不明な場合	10
言語の設定	78
現場操作	42
現場表示器	
アラーム状態時を参照	
診断メッセージを参照	
<b>コ</b>	
工具	28
コンテキストメニュー	56

**サ**

サービスインタフェース (CDI)	44
サブメニュー	
Analog input 1~5	127, 178
Heartbeat	190
イベントリスト	94, 174
イベントログブック	174
シミュレーション	185, 186
スイッチ出力	153
チャンネル 1~4 表示	182
データのログ	180
プローブ設定	149
リニアライゼーション	137, 138, 139
レベル	131
安全設定	146
管理	168
機器チェック	188
機器情報	175
高度な設定	129
診断リスト	173
設定バックアップの表示	165
測定値	177
表示	159

**シ**

システムコンポーネント	107
指定用途	10
シミュレーション (サブメニュー)	185, 186
シミュレーションスイッチ出力 (パラメータ)	186
シミュレーションの無効化	183
シミュレーションの有効化	183
修理コンセプト	98
シリアル番号 (パラメータ)	175
診断	
シンボル	90
診断イベント	90, 91
操作ツール上	92
診断メッセージ	90
診断リスト	94
シンボル	
修正用	54
テキストおよび数値エディタにおいて	54

**ス**

スイッチオフの値 (パラメータ)	156
スイッチオフの遅延 (パラメータ)	157
スイッチオンの値 (パラメータ)	155
スイッチオンの遅延 (パラメータ)	156
スイッチ出力 (サブメニュー)	153
スイッチ出力機能 (パラメータ)	153
ステータス信号	52, 90
ステータスの割り当て (パラメータ)	153
ステータス切り替え (パラメータ)	157, 187
スペアパーツ	99
銘板	99
すべてのログをリセット (パラメータ)	181

**セ**

製品の安全性	11
--------	----



設定	
機器設定の管理	74, 80
操作言語	72
洗浄	97
<b>ソ</b>	
操作言語の設定	72
操作上の安全性	11
操作部	
診断メッセージ	91
操作モジュール	51
測定値シンボル	53
測定物	10
<b>タ</b>	
対処法	
終了	92
呼び出し	92
タイムスタンプ (パラメータ)	171, 172
タイムスタンプ 1~5 (パラメータ)	173
タンク材質 (パラメータ)	120
断熱	27
<b>チ</b>	
チャンネル 1~4 表示 (サブメニュー)	182
チャンネル 1~4 の割り当て (パラメータ)	180
<b>テ</b>	
データのログ (サブメニュー)	180
テーブルモード (パラメータ)	143
テーブルを有効にする (パラメータ)	145
テーブル番号 (パラメータ)	144
適用分野	
残存リスク	10
デバイスのタグ (パラメータ)	175
電子部ハウジング	
構成	13
<b>ト</b>	
登録商標	9
トラブルシューティング	89
<b>ニ</b>	
入力画面	54
<b>ネ</b>	
ネジ込み接続	30
<b>ハ</b>	
ハードウェア書き込み保護	48
廃棄	99
ハウジング	
回転	33
構成	13
バックアップのステータス (パラメータ)	166
バックライト (パラメータ)	164
パラメータのアクセス権	
書き込みアクセス	46
読み取りアクセス	46
反射波形表示	57

<b>ヒ</b>	
非金属タンク	27
表示シンボル	52
表示部および操作モジュール FHX50	43
表示部の回転	34
表示モジュール	51
表示モジュールの回転	34
<b>フ</b>	
ファームウェアのバージョン (パラメータ)	175
フィルタオプション (パラメータ)	174
フェールセーフモード (パラメータ)	157
フランジ	31
フリーテキスト (パラメータ)	141
プローブ接地 (パラメータ)	149
プローブ設定 (サブメニュー)	149
プローブ長の確認 (パラメータ)	150, 151
プローブ長の補正 (ウィザード)	151
プロセス特性 (パラメータ)	132
<b>ヘ</b>	
ヘッダー (パラメータ)	162
ヘッダーテキスト (パラメータ)	163
変換器	
表示部の回転	34
表示モジュールの回転	34
変換器ハウジング	
回転	33
<b>ホ</b>	
本文	
目的	6
本文の目的	6
<b>マ</b>	
マッピング (ウィザード)	126
マッピングの最終点 (パラメータ)	124, 126
マップ記録 (パラメータ)	125, 126
<b>メ</b>	
メニュー	
診断	171
設定	120
メンテナンス	97
<b>ユ</b>	
ユーザー様の値 (パラメータ)	145
<b>ヨ</b>	
要員の要件	10
読み取りアクセス	46
<b>リ</b>	
リニアライゼーション (サブメニュー)	137, 138, 139
リニアライゼーションされたレベル (パラメータ)	
	142, 177
リニアライゼーションの方式 (パラメータ)	139
リニアライゼーション後の単位 (パラメータ)	140
リミットの割り当て (パラメータ)	154

## レ

レベル (サブメニュー) .....	131
レベル (パラメータ) .....	121, 144, 145
レベル測定の設定 .....	73, 79
レベル測定用の取付位置 .....	16
レベル信号 (パラメータ) .....	189
レベル単位 (パラメータ) .....	134
レベル補正 (パラメータ) .....	135

## ロ

労働安全 .....	10
ローププローブ	
構造 .....	12
切断 .....	28
設置 .....	31
ローププローブの固定 .....	23
ロギングの時間間隔 (パラメータ) .....	181
ロック状態 .....	52
ロック状態 (パラメータ) .....	129
ロッドプローブ	
構造 .....	12
切断 .....	28
横方向からの許容応力 .....	21
ロッドプローブの固定 .....	24





71665917

[www.addresses.endress.com](http://www.addresses.endress.com)

---