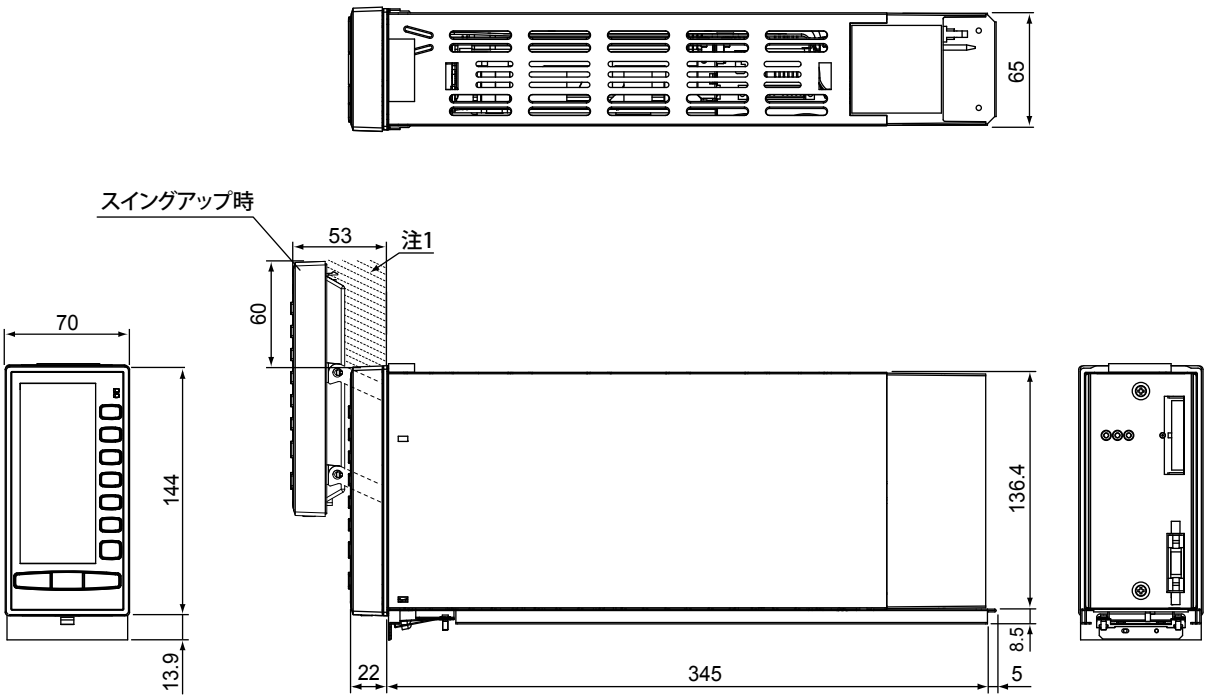
# 外形図

YS1000 シリーズ
（YS1 □□ 0- □ 5 □）
空気式 100 ライン互換形（YS100 端子形）

**SD 01B08H01-04**

単位：mm

〈外形寸法図〉

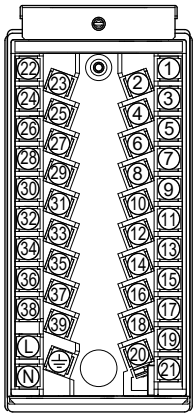



**質量：2.5kg**

注 1：本器上部 60mm 以内に銘板などを取り付ける場合は、取付パネル面からの厚さを 30mm 以下としてください。
注 2：空気の流通を良くするために、パネル上部および下部は 100mm 以上空けること。
注 3：普通許容差＝± (JIS B0401-1998 の公差等数 IT18 の値 ) /2

本器を使用する場合、別売の YS006（空気式 100 ライン互換ハウジング）が必要です。
YS006 は、YS1 □□ 0- □ 50（100V AC、24V DC 共用電源）、YS1 □□ 0- □ 51（220V AC 電源）のいずれも使用できます。
YS006 の外形寸法およびパネルカット寸法は、YS006 の外形図（SD YS006-01）を参照してください。

〈YS006 端子図〉




YOKOGAWA
横河電機株式会社

All Rights Reserved. Copyright © 2007, Yokogawa Electric Corporation
記載内容はお断りなく変更することがありますのでご了承ください。

SD 01B08H01-04
2014.05 2 版 (YK)

## 〈YS006 端子配列表〉

● YS1500/YS1700 の場合

| 端子記号 | プログラマブルモード (YS1700 のみ ) | シングルループモード | カスケードモード | セレクタモード | お客様設定値 (　　)モード (注 10) |
|---|---|---|---|---|---|
| 1<br>2 | +<br>–<br>アナログ入力 1 (1-5V DC) | +<br>–<br>測定入力 (1-5V DC) | +<br>–<br>測定入力 1 (1-5V DC) | +<br>–<br>測定入力 1 (1-5V DC) | |
| 3<br>4 | +<br>–<br>アナログ入力 2 (1-5V DC) | +<br>–<br>カスケード設定入力 (1-5V DC) | +<br>–<br>カスケード設定入力 (1-5V DC) | +<br>–<br>カスケード設定入力 1 (1-5V DC) | |
| 5<br>6 | +<br>–<br>アナログ入力 3 (1-5V DC) | +<br>–<br>出力トラッキング入力 (1-5V DC) | +<br>–<br>測定入力 2 (1-5V DC) | +<br>–<br>測定入力 2 (1-5V DC) | |
| 7<br>8 | +<br>–<br>アナログ入力 4 (1-5V DC) | +<br>–<br>フィードフォワード入力 (1-5V DC) | +<br>–<br>フィードフォワード入力 (1-5V DC) ( 注 1) | +<br>–<br>カスケード設定入力 2 (1-5V DC) ( 注 1) | |
| 9<br>10 | +<br>–<br>アナログ入力 5 (1-5V DC) ( 注 2) | +<br>–<br>直入力信号出力 (1-5V DC) | +<br>–<br>直入力信号出力 (1-5V DC) | +<br>–<br>直入力信号出力 (1-5V DC) | |
| 11<br>12 | +<br>–<br>フェイル出力 ( 注 3) | +<br>–<br>フェイル出力 ( 注 3) | +<br>–<br>フェイル出力 ( 注 3) | +<br>–<br>フェイル出力 ( 注 3) | |
| 13 | 伝送器供給電源 (24V DC) ( 注 4) | 伝送器供給電源 (24V DC) ( 注 4) | 伝送器供給電源 (24V DC) ( 注 4) | 伝送器供給電源 (24V DC) ( 注 4) | |
| 14 | 通信端子 SG | 通信端子 SG | 通信端子 SG | 通信端子 SG | |
| 15 | 通信端子 SDA ( – ) | 通信端子 SDA ( – ) | 通信端子 SDA ( – ) | 通信端子 SDA ( – ) | |
| 16 | 通信端子 SDB ( + ) | 通信端子 SDB ( + ) | 通信端子 SDB ( + ) | 通信端子 SDB ( + ) | |
| 17 | 通信端子 RDA ( – )or LCS ( + ) | 通信端子 RDA ( – )or LCS ( + ) | 通信端子 RDA ( – )or LCS ( + ) | 通信端子 RDA ( – )or LCS ( + ) | |
| 18 | 通信端子 RDB ( + )or LCS ( – ) | 通信端子 RDB ( + )or LCS ( – ) | 通信端子 RDB ( + )or LCS ( – ) | 通信端子 RDB ( + )or LCS ( – ) | |
| 19<br>20<br>21 | +<br>–<br>直入力端子 ( 注 5) | +<br>–<br>直入力端子 ( 注 5) | +<br>–<br>直入力端子 ( 注 5) | +<br>–<br>直入力端子 ( 注 5) | |
| 22<br>23 | +<br>–<br>アナログ出力 1 (4 ～ 20mA DC) | +<br>–<br>操作出力 1 (4 ～ 20mA DC) | +<br>–<br>操作出力 1 (4 ～ 20mA DC) | +<br>–<br>操作出力 1 (4 ～ 20mA DC) | |
| 24<br>25 | +<br>–<br>アナログ出力 2 (1-5V DC) | +<br>–<br>操作出力 2 (1-5V DC)（注 6） | +<br>–<br>操作出力 2 (1-5V DC)（注 6） | +<br>–<br>操作出力 2 (1-5V DC)（注 6） | |
| 26<br>27 | +<br>–<br>アナログ出力 3 (4 ～ 20mA DC/1-5V DC) ( 注 7) | +<br>–<br>設定値出力 (1-5V DC)（注 6） | +<br>–<br>設定値出力 (1-5V DC)（注 6） | +<br>–<br>設定値出力 (1-5V DC)（注 6） | |
| 28<br>29 | +<br>–<br>ディジタル出力 1 or ディジタル入力 6 ( 注 8) | +<br>–<br>測定値上限警報出力 ( 注 9) | +<br>–<br>第 1 ループ警報出力 ( 注 9) | +<br>–<br>第 1 ループ警報出力 ( 注 9) | |
| 30<br>31 | +<br>–<br>ディジタル出力 2 or ディジタル入力 5 ( 注 8) | +<br>–<br>測定値下限警報出力 ( 注 9) | +<br>–<br>第 2 ループ警報出力 ( 注 9) | +<br>–<br>第 2 ループ警報出力 ( 注 9) | |
| 32<br>33 | +<br>–<br>ディジタル出力 3 or ディジタル入力 4 ( 注 8) | +<br>–<br>変化率警報出力 ( 注 9) | +<br>–<br>O/C ステータス出力 ( 注 9) | +<br>–<br>L/R ステータス出力 ( 注 9) | |
| 34<br>35 | +<br>–<br>ディジタル出力 4 or ディジタル入力 3 ( 注 8) | +<br>–<br>C/A, M ステータス出力 ( 注 9) | +<br>–<br>C/A, M ステータス出力 ( 注 9) | +<br>–<br>C/A, M ステータス出力 ( 注 9) | |
| 36<br>37 | +<br>–<br>ディジタル出力 5 or ディジタル入力 2 ( 注 8) | +<br>–<br>C, A/M ステータス出力 ( 注 9) | +<br>–<br>C, A/M ステータス出力 ( 注 9) | +<br>–<br>C, A/M ステータス出力 ( 注 9) | |
| 38<br>39 | +<br>–<br>ディジタル出力 6 or ディジタル入力 1 ( 注 8) | +<br>–<br>工場出荷時は機能なし ( 注 9) | +<br>–<br>工場出荷時は機能なし ( 注 9) | +<br>–<br>工場出荷時は機能なし ( 注 9) | |
| L<br>N<br>⏚ | +<br>–<br>電源端子<br>接地端子 (GND) | +<br>–<br>電源端子<br>接地端子 (GND) | +<br>–<br>電源端子<br>接地端子 (GND) | +<br>–<br>電源端子<br>接地端子 (GND) | |

注 1： フィードフォワード入力未使用時、またはカスケード設定入力 2 未使用時、出力トラッキング入力として使用できます。
注 2： 直入力 ( 付加仕様 /A0 □）付きの場合、アナログ入力 5 は、直入力信号出力 (1-5V DC）となります。
注 3： フェイル出力は、外部電源が必要です。
注 4： 伝送器供給電源については、各 YS1000 のオペレーションガイド「設置・配線」の「配線する」をご覧ください。
注 5： 直入力 ( 付加仕様 /A0 □）付きの場合、直入力用端子 (19、20、21）が入力端子となります。「● 直入力端子の接続」のとおりに接続してください。
注 6： 操作出力 2、設定値出力は、アナログ出力 2 選択 Y2S、アナログ出力 3 選択 Y3S エンジンニアリングパラメータで出力種類を変更できます。
注 7： アナログ出力 3 は、アナログ出力 3 電流 / 電圧切替 Y3TP エンジニアリングパラメータで変更できます。
注 8： ディジタル出力として使用する場合は、外部電源が必要です。
ディジタル入力とディジタル出力の機能は、YSS1000 設定ソフトウェア（別売）で設定できます。
注 9： ディジタル出力として使用する場合は、外部電源が必要です。
表中は、工場出荷時値です。ディジタル入力とディジタル出力は、DI/DO 設定 DIO16 ～ DIO61 エンジニアリングパラメータの設定により使い分けることができます。機能は DI1F ～ DI6F、DO1F ～ DO6F エンジニアリングパラメータで設定できます。
注 10：「お客様設定値」欄は、パラメータで機能を変更した場合に記入してください。

注記：空き端子を中継端子などとして使用しないでください。

All Rights Reserved. Copyright © 2007, Yokogawa Electric Corporation

● YS1310/YS1350/YS1360 の場合

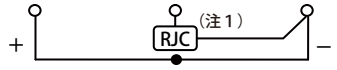
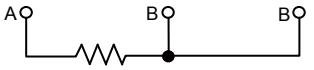
| 端子記号 | YS1310 | YS1350 | YS1360 | お客様設定値（注 8） |
|---|---|---|---|---|
| 1<br>2 | ＋<br>－ 測定入力 1 (1-5V DC) | ＋<br>－ 測定入力 1 (1-5V DC) | ＋<br>－ 測定入力 1 (1-5V DC) | |
| 3<br>4 | ＋<br>－ 測定入力 2 (1-5V DC) | ＋<br>－ カスケード入力 (1-5V DC) | ＋<br>－ カスケード入力 (1-5V DC) | |
| 5<br>6 | | | | |
| 7<br>8 | | | | |
| 9<br>10 | ＋<br>－ 直入力信号出力 (1-5V DC) ( 注 1) | ＋<br>－ 直入力信号出力 (1-5V DC) ( 注 1) | ＋<br>－ 直入力信号出力 (1-5V DC) ( 注 1) | |
| 11<br>12 | ＋<br>－ フェイル出力 ( 注 2) | ＋<br>－ フェイル出力 ( 注 2) | ＋<br>－ フェイル出力 ( 注 2) | |
| 13 | 伝送器供給電源 (24V DC) ( 注 3) | 伝送器供給電源 (24V DC) ( 注 3) | 伝送器供給電源 (24V DC) ( 注 3) | |
| 14<br>15<br>16<br>17<br>18 | 通信端子 SG<br>通信端子 SDA ( － )<br>通信端子 SDB ( ＋ )<br>通信端子 RDA ( － )<br>通信端子 RDB ( ＋ ) | 通信端子 SG<br>通信端子 SDA ( － )<br>通信端子 SDB ( ＋ )<br>通信端子 RDA ( － )or LCS ( ＋ )<br>通信端子 RDB ( ＋ )or LCS ( － ) | 通信端子 SG<br>通信端子 SDA ( － )<br>通信端子 SDB ( ＋ )<br>通信端子 RDA ( － )or LCS ( ＋ )<br>通信端子 RDB ( ＋ )or LCS ( － ) | |
| 19<br>20<br>21 | ＋<br>－ 直入力端子 ( 注 4) | ＋<br>－ 直入力端子 ( 注 4) | ＋<br>－ 直入力端子 ( 注 4) | |
| 22<br>23 | | | ＋<br>－ 操作出力 1 (4 ～ 20mA DC) | |
| 24<br>25 | | ＋<br>－ 設定値出力 (1-5V DC) | ＋<br>－ 操作出力 2 (1-5V DC) | |
| 26<br>27 | | | | |
| 28<br>29 | ＋<br>－ 測定値 1 上限警報出力 ( 注 5) | ＋<br>－ 上限警報出力 ( 注 6) | ＋<br>－ 上限警報出力 ( 注 6) | |
| 30<br>31 | ＋<br>－ 測定値 1 下限警報出力 ( 注 5) | ＋<br>－ 下限警報出力 ( 注 6) | ＋<br>－ 下限警報出力 ( 注 6) | |
| 32<br>33 | ＋<br>－ 測定値 1 上上限警報出力 ( 注 5) | | | |
| 34<br>35 | ＋<br>－ 測定値 1 下下限警報出力 ( 注 5) | ＋<br>－ C/M ステータス出力 ( 注 6) | ＋<br>－ C/M ステータス出力 ( 注 6) | |
| 36<br>37 | ＋<br>－ 測定値 2 上限警報出力と下限警報出力の OR 出力 ( 注 5) | ＋<br>－ 工場出荷時は機能なし ( 注 7) | ＋<br>－ 工場出荷時は機能なし ( 注 7) | |
| 38<br>39 | ＋<br>－ 測定値 2 上上限警報出力と下下限警報出力の OR 出力 ( 注 5) | ＋<br>－ 工場出荷時は機能なし ( 注 7) | ＋<br>－ 工場出荷時は機能なし ( 注 7) | |
| L<br>N<br>⏚ | ＋<br>－ 電源端子<br>接地端子 (GND) | ＋<br>－ 電源端子<br>接地端子 (GND) | ＋<br>－ 電源端子<br>接地端子 (GND) | |

注 1： 直入力 ( 付加仕様 /A0 □）付きの場合、直入力信号出力 (1-5V DC）となります。
注 2： フェイル出力は、外部電源が必要です。
注 3： 伝送器供給電源については、各 YS1000 のオペレーションガイド「設置・配線」の「配線する」をご覧ください。
注 4： 直入力 ( 付加仕様 /A0 □）付きの場合、直入力用端子 (19、20、21）が入力端子となります。「● 直入力端子の接続」のとおりに接続してください。
注 5： ディジタル出力として使用する場合は、外部電源が必要です。
表中は、工場出荷時値です。ディジタル入力とディジタル出力は、DI/DO 設定 DIO16 エンジニアリングパラメータの設定により使い分けることができます。機能は DI1F、DO1F ～ DO6F エンジニアリングパラメータで設定できます。
注 6： ディジタル出力として使用する場合は、外部電源が必要です。
注 7： 表中は、工場出荷時値です。機能は DI1F、DI2F エンジニアリングパラメータで設定できます。
注 8：「お客様設定値」欄は、パラメータで機能を変更した場合に記入してください。

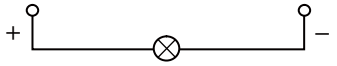
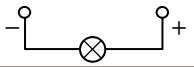
注記：空き端子を中継端子などとして使用しないでください。

All Rights Reserved. Copyright © 2007, Yokogawa Electric Corporation

● 直入力端子の接続

<table>
<tr><th colspan="2" rowspan="2"></th><th colspan="3">端子記号</th></tr>
<tr><th>19</th><th>21</th><th>20</th></tr>
<tr><td colspan="2">mV 入力（付加仕様 /A01）<br>アイソレーション入力（付加仕様 /A05）</td><td>＋</td><td></td><td>－</td></tr>
<tr><td colspan="2">熱電対入力（付加仕様 /A02）</td><td colspan="3"> 
</td></tr>
<tr><td colspan="2">測温抵抗体入力（付加仕様 /A03）</td><td colspan="3"> 

19 と 21 端子の配線抵抗を一致させてください。</td></tr>
<tr><td colspan="2">ポテンショメータ入力（付加仕様 /A04）</td><td colspan="3">

19 と 20 端子の配線抵抗を一致させてください。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">周波数入力カード<br>（付加仕様 /A08）</td><td>2 線式（電圧、接点）</td><td>＋</td><td></td><td>－</td></tr>
<tr><td>電源供給形 2 線式</td><td>信号</td><td>電源</td><td></td></tr>
<tr><td>電源供給形 3 線式</td><td>＋</td><td>電源</td><td>－</td></tr>
<tr><td rowspan="2">2 線式伝送器入力<br>（付加仕様 /A06、/A07）</td><td>供給電源要</td><td colspan="3"> 
</td></tr>
<tr><td>供給電源不要の<br>4 ～ 20mA 信号の場合</td><td colspan="3"> 
</td></tr>
</table>

注 1： 空気式 100 ライン互換形：YS1 □□ 0- □ 5 □ /A02 の場合、RJC は外付けとなります。YS100 とは異なります。付属の RJC を 20 と 21 端子に取り付けてください。（RJC は 21 端子側に付けてください。）

All Rights Reserved. Copyright © 2007, Yokogawa Electric Corporation