

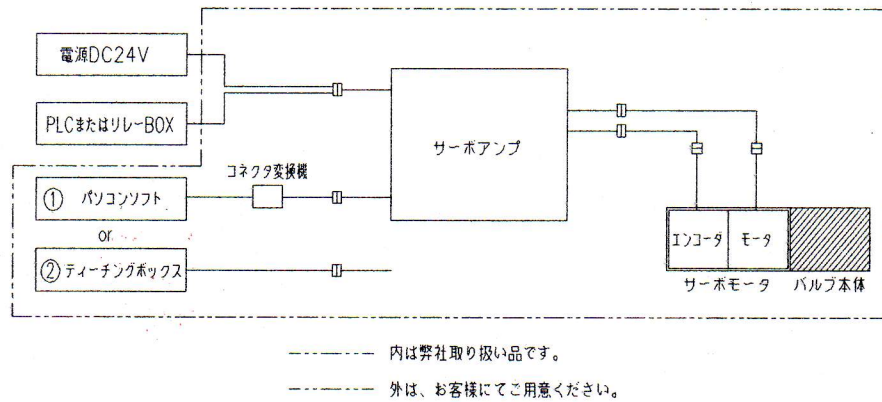
<ポジション番号と出荷時の弁体ポジション>

ポジション番号	出荷時の弁体ポジション	備 考
0	FULL CLOSE	注) 設定変更しないで下さい。
1	FULL OPEN	
2	FULL CLOSE	任意の位置に設定変更可能です。
3	FULL CLOSE	
4	FULL CLOSE	
5	FULL CLOSE	
6	FULL CLOSE	
7	FULL CLOSE	
8	FULL CLOSE	
9	FULL CLOSE	
A	FULL CLOSE	
B	FULL CLOSE	
C	FULL CLOSE	
D	FULL CLOSE	
E	FULL CLOSE	
F	FULL CLOSE	

<電源パラレルケーブルの機能>

ピン番号	名称		備 考
1	電 源	+24V	DC24V動力用電源の+側を接続します。
2		0V	DC24V動力用電源の-側を接続します。
3		+24V	DC24V制御用電源の+側を接続します。
4		0V	DC24V制御用電源の-側を接続します。
5	入 力	指令ポジション1	弁体を移動させるポジション番号を入力します。
6		指令ポジション2	
7		指令ポジション4	
8		指令ポジション8	
9		スタート	弁体移動のスタート開始信号を入力します。
10			
11			
12		急停止	弁体移動中に停止させます。
13	未使用		接続しないで下さい。
14			
15	出 力	完了ポジション1	弁体が移動完了したポジション番号を出力します。
16		完了ポジション2	
17		完了ポジション4	
18		完了ポジション8	
19		位置決め完了	移動完了後出力します。
20		原点復帰完了	原点復帰完了後出力します。
21		ゾーン	弁体の移動範囲で出力します。
22		アラーム	コントローラの正常時出力します。

## <システムの構成>



## <使用例>

- ① 圧力とバルブ開度の条件出し後、チャンバー内の一定圧力保持。
- ② ポンプの負担軽減等のためのコンダクタンス可変。
- ③ システムの排気速度可変の自動化
- ④ 流動可変によるバルブ前後の圧力差の維持。