

## 工程师参数手册（多段制冷）

仪表正常通电后，按参数设定模式进入并找到数据锁参数“LCK”，将其代码置为“3”，再按“SET”键确认；仪表依次进入下列菜单项，工程师可分别进行其参数的设置，每项设置完毕按“SET”键确认，仪表会转为下一菜单项，直至设置完毕。

序号	代码	参数说明	调整范围	功能说明	
1	Sn	输入信号选择	0~23	对应的输入信号详见表 1；输入类型更换方式时要更换对应的跳线位置；出厂的跳线设置为 Pt100	
2	PoI	小数位数控制值 (Sn≥13 时该菜单显示)	0~3	模拟量输入时 PV 值的小数位数；出厂设置 PoI=1	
3	Sdo	PV 显示的下限值 (Sn≥13 时该菜单显示)	-1999~9999	模拟量输入时 PV 显示的下限值；出厂设置 Sdo=0.0	
4	SuP	PV 显示的上限值 (Sn≥13 时该菜单显示)	-1999~9999	模拟量输入时 PV 显示的上限值；出厂设置 SuP=100.0	
5	Cob	通讯选择功能	0~1	Cob=0：无通讯功能；Cob=1：有通讯功能	
6	PSL	主控方式	0~4	PID 控制状态下对应的主控方式： 0：反向 PID 状态（加热） 1：反向模糊控制（加热） 2：正向 PID 状态（加湿） 3：正向模糊控制（加湿） 4：手动调节 出厂设置 PSL=0	
7	God	PID 或模糊控制时 允许最小输出值	0~1000%	当 PID 运算输出小于该值时，输出“0”；出厂设置 God=0	
8	Gou	PID 或模糊控制时 允许最大输出值	0~1000%	当 PID 运算输出大于该值时，输出该值；出厂设置 Gou=1000	
9	GoA	输入故障时允许输出值	0~1000%	在 PID 控制中，PV 值出错时的输出值；出厂设置 GoA=0	
10	A	A 相的千分比输出	0~1000%	三相调功时，A 相的千分比输出	
11	b	B 相的千分比输出	0~1000%	三相调功时，B 相的千分比输出	
12	C	C 相的千分比输出	0~1000%	三相调功时，C 相的千分比输出	
13	dF	滤波值	0~100	出厂设置 dF=29	
14	Ao	模拟或通讯	0~13	对应的模拟或通讯方式详见表 2；出厂设置 Ao=0	
15	SL1	AL1 的报警方式 (有 CLX 时，AL1 不做报警使用)	0~17	对应的报警方式如下： 0：下限报警                      1：上限报警 2：区间内报警                  3：区间外报警 4：测量错误或下限报警 5：测量错误或上限报警 6：测量错误或区间内报警 7：测量错误或区间外报警 8：程序控制完成提示报警 11：关闭报警输出 9：设定值下限报警          10：设定值上限报警 12：绝对值下限报警        13：绝对值上限报警 14：测量错误或绝对值上限报警 15：测量错误或绝对值下限报警 16：绝对值区间内报警 17：绝对值区间外报警	出厂设置 SL1=0
16	SL2	AL2 的报警方式	0~17		出厂设置 SL2=1
17	SL3	AL3 的报警方式	0~17		出厂设置 SL3=0
18	SL4	AL4 的报警方式	0~17		出厂设置 SL4=1
19	AH1	AL1 的回差设置	0~9999	在位式控制中，免除因测量值波动而导致调节器频繁动作；出厂设置 AH*=0，默认回差为±1 个分辨力	
20	AH2	AL2 的回差设置			
21	AH3	AL3 的回差设置			
22	AH4	AL4 的回差设置			
23	Yt1	AL1 延时输出值	0~9999	为压缩机类负载设置的延时启动器。计时单位为 1 秒，即：当 Yt1=100 时，延时时间 T=100 秒；出厂设置 Yt1=0	
24	Yt2	AL2 延时输出值	0~9999	为压缩机类负载设置的延时启动器。延时基数为 1 秒，即：当 Yt2=100 时，延时时间 T=100 秒；出厂设置 Yt2=0	
25	PIN	打印时间间隔	1~9999	打印输出间隔时间设置 单位：分钟	
26	Adr	本机地址	0~9999	用于 Rs485 通讯；出厂设置 Adr=0	

27	Ido	模拟量输出下限对应的PV值 (2<Ao<12时, 该菜单显示)	-1999~9999	模拟信号输出为下限时对应的PV显示值, 出厂设置 Ido=0 或 Ido=0.0
28	IuP	模拟量输出上限对应的PV值 (2<Ao<12时, 该菜单显示)	-1999~9999	模拟信号输出为上限时对应的PV显示值, 出厂设置 IuP=1000 或 IuP=100.0 当该仪表为双继电器输出时, IuP 为执行机构的全程动作周期时间, 单位为0.1秒
29	Fun	输入函数	0~18	Fun=1: 开方函数处理; Fun=2: 平方函数处理; Fun=3: 指数函数处理; Fun=4: 对数函数处理; 出厂设置 Fun=0

表 1 输入信号规格明细表 (Sn 值)

Sn	0	1	2	3	4	5	6	7
输入类型	Pt100 (-100~200)	Pt100 (-200~600)	Cu50	K (0~400)	S	B	T	W5/W2
跳线位置	1, 4, 5	1, 4, 5	1, 4, 5	2, 4	2, 4	2, 4	2, 4	2, 4
Sn	8	9	10	11	12	13	14	15
输入类型	R (0~1700)	K (0~1300)	E (0~1000)	N	J	0~50 mV	0~250mV	0~20mA
跳线位置	2, 4	2, 4	2, 4	2, 4	2, 4	2, 4	2, 4	3, 4
Sn	16	17	18	19	20	21	22	23
输入类型	4~20mA	0~10mA	0~10V	0~5V	1~5V	0~80Ω	0~400Ω	J(0~400)
跳线位置	3, 4	3, 4	6	6	6	1, 4, 5	1, 4, 5	2, 4

注: 跳线号和跳线状态说明

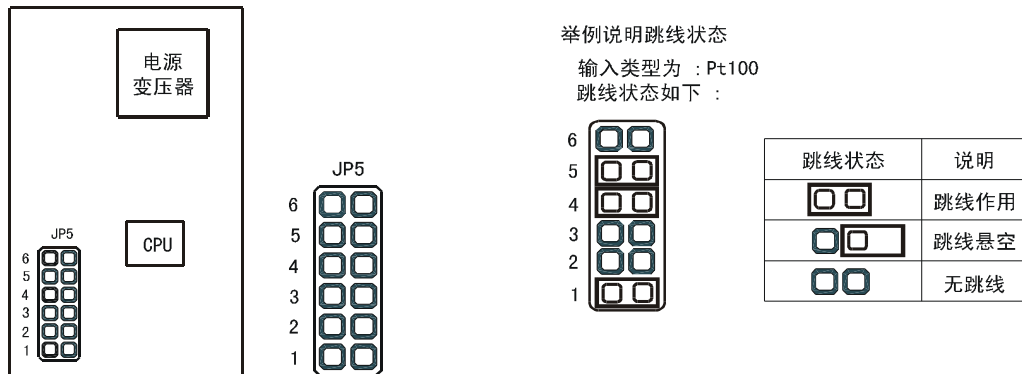


表 2 模拟或通讯方式明细表 (Ao 值)

Ao	0	1	2	3	4	5	6
方式	无	三相移相调压 PID 控制	测量值变送输出 0~20mA	测量值变送输出 4~20mA	测量值变送输出 0~10mA	PID 控制输出 0~20mA	PID 控制输出 4~20mA
Ao	7	8	9	10	11	12	13
方式	PID 控制输出 0~10mA	测量值变送输出 0~20mA + PID 控制输出 0~20mA	测量值变送输出 0~10mA + PID 控制输出 4~20mA	测量值变送输出 4~20mA + PID 控制输出 4~20mA	测量值变送输出 4~20mA + PID 控制输出 0~10mA	打印	双继电器方式
Ao	14		15		16		
方式	测量值变送输出 0~20mA+ 测量值变送输出 0~20mA		PID 控制输出 0~20mA+ PID 控制输出 0~20mA		输出至 U 盘保存数据		