

工程师参数手册（单路输入）

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	0~28	不同的输入类型，需要对应不同的跳线位置	
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 显示下限值 (Sn 13 时该菜单显示)	-1999~999 9	模拟量输入时 PV 显示的下限值；出厂设置 Sdo=0.0	
4	SuP	PV 显示上限值 (Sn 13 时该菜单显示)	-1999~999 9	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 控制方式： 0：反向 PID 状态 1：反向模糊控制 2：正向 PID 状态 3：正向模糊控制 4：手动调节 出厂设置 PSL=0	
7	God	PID 最小输出值	0~1000%	当 PID 运算输出小于该值时，输出 0 值；出厂设置 God=0	
8	Gou	PID 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	故障功率输出值	0~1000%	当 PID 控制时，PV 值出错时的输出值；出厂设置 GoA=0	
10	dF	滤波值	0~100	输入滤波时间常数；出厂设置 dF=29	
11	Ao	输出方式	0~15	对应的模拟或通讯方式详见表 2；出厂设置 Ao=0	
12	SL1	AL1 的报警方式	0~16	PID 的设置参数如下： 0：下偏差报警 1：上偏差报警 2：上下偏差区间内报警 3：上下偏差区间外报警 4：测量错误或下偏差报警 5：测量错误或上偏差报警 6：测量错误或上下偏差区间内报警 7：测量错误或上下偏差区间外报警 8：设定值下限报警 9：设定值上限报警 10：关闭报警 11：绝对值下限报警 12：绝对值上限报警 13：测量错误或绝对值下限报警 14：测量错误或绝对值上限报警 15：绝对值区间内报警 16：绝对值区间外报警 位控的设置参数如下： 0：下限报警 1：上限报警 10：关闭报警 15：区间内报警 16：区间外报警	出厂设置 SL1=0
13	SL2	AL2 的报警方式	0~16		出厂设置 SL2=1
14	SL3	AL3 的报警方式	0~16		出厂设置 SL3=0
15	SL4	AL4 的报警方式	0~16		出厂设置 SL4=1
16	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；设置为 AH* =1 或 AH* =0.1	
17	AH2	AL2 的回差设置			
18	AH3	AL3 的回差设置			
19	AH4	AL4 的回差设置			
20	Yt1	AL1 延时输出值	0~9999	为压缩机类负载设置的延时启动器。计时单位为秒，即：当 Yt1=100 时，延时时间 T=100 秒；出厂设置 Yt1=0	
21	Yt2	AL2 延时输出值	0~9999		
22	SHn	报警显示号	0~4	设置当仪表处于测量状态时，SV 窗口显示的 AL 的通道标号；SHn=0 时不显示通道号；出厂设置 SHn=1	
23	PIN	打印时间间隔	1~9999	打印输出间隔时间控制，单位：分钟	
24	Adr	本机地址	0~9999	用于 Rs485 通讯	
25	Ido	模拟量输出下限值对应的 PV 值	-1999~999 9	模拟信号输出下限值对应的 PV 显示值，出厂设置 Ido=0 (2 Ao 15 时，该菜单显示，12、13 除外)	
26	IuP	模拟量输出上限值对应的 PV 值	-1999~999 9	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 (2 Ao 15 时，该菜单显示，12、13 除外) 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	
27	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	
*1	ADO	零点补偿值 (Fun=10 时，该菜单显示在特殊参数项)	-1999~999 9	设定零点误差，与参数 ADS 一起做简单的输入标定； 如：0 输入时显示-0.2，此时本参数应设定为 0.2	
*2	ADS	满度补偿值 (Fun=10 时，该菜单显示在特殊参数项)	-1999~999 9	设定满度误差，与参数 ADO 一起做简单的输入标定； 对不同的输入信号(Sn)，对应的满度值不同，参照表 3；如：仪表测量上限为 200，	

		特殊参数项)		在 200 输入时显示 200.4 , 此时本参数应设定为-0.4。
*3	SAL	上电免报警功能 (Fun=10 时, 该菜单显示在特殊参数项)	0~1	SAL=0: 上电报警; SAL=1: 启动上电免报警功能 以电炉加热控制为例(下限报警): 如 SAL=0, 仪表刚上电, 实际温度低于设定温度, 就满足报警条件; 如 SAL=1, 即使仪表一上电就满足报警条件, 也不立即报警, 等该报警条件取消后, 如果再次出现满足报警要求的条件, 则启动报警功能。

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	0~50mV	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	
输入类型	4~20mA	0~10mA	0~10V	0~5V	1~5V	0~800	0~4000	
跳线位置	3, 4	3, 4	6	6	6	1, 4, 5	1, 4, 5	

注: 跳线号和跳线状态说明

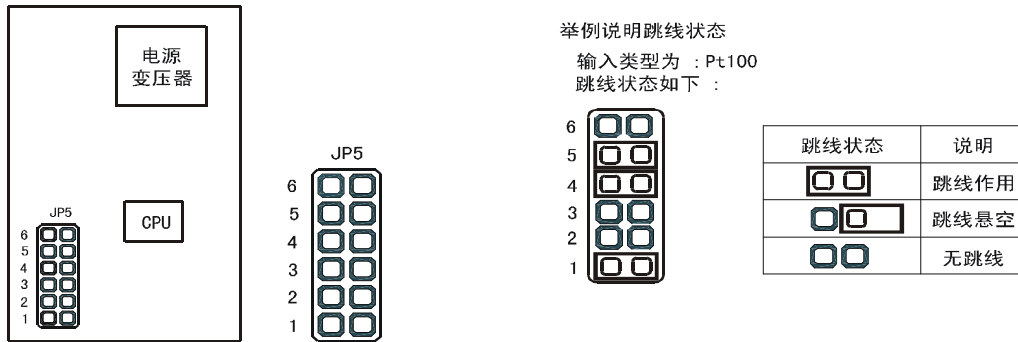


表 2 模拟或通讯方式明细表 (Ao 值)

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 4~20mA	测量值变送输出 4~20mA + PID 控制输出 0~10mA	打印	双继电器 器方式
Ao	14		15				
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				

表 3 零点、满度补偿值对照表

Sn	0	1	2	3	4	5	6
ADO	0	0	0	0	0	0	0
ADS	200	600	100	400	1600	1800	300
Sn	7	8	9	10	11	12	
ADO	0	0	0	0	0	0	
ADS	2000	1600	1300	800	1100	1000	