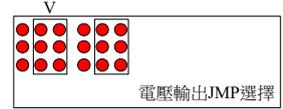
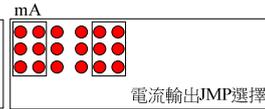
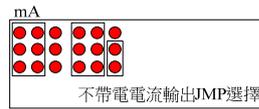
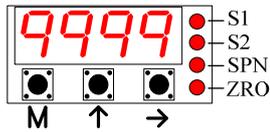


面板說明



按鍵操作	
按鍵名稱	說明
M	切換設定畫面/儲存
↑	上數鍵
→	右移鍵/下數鍵/確認鍵
↑ + →	離開設定

設定操作流程				
0-0	111.1	正常顯示	輸入範圍	備註
0-1	PAG1	顯示群組		按 M · 切換群組 按 ← · 進群組參數
0-2	PAG2	警報群組		
0-3	PAG3	輸出群組		
0-4	PAG4	通信群組		
0-5	CODE	內碼群組		
[PAG1]顯示群組				
1-1	TYPE	輸入模式		RPM=轉速，LINE=線速，FREQ=頻率
1-2	FREQ	設定	[RPM,LINE,FREQ]	
1-3	PPR	每轉脈波數		
1-4	0001	設定	[1~9999]	
1-5	DIAM	線速直徑		選擇 LINE(線速)模式使用
1-6	1.000	設定	[0.001~9.999]米	
1-7	DOT	小數點		
1-8	0.0	設定	[0~3]	
1-9	SDOT	系數小數點		例: SDOT(倍率系數小數點)= 2, SCAL(倍率系數)=123.45 SDOT(倍率系數小數點)= 3, SCAL(倍率系數)=12.345
1-10	0	設定	[0~3]	
1-11	SCAL	倍率系數		
1-12	0001	設定	[0001~9999]	
1-13	T.BAS	取樣時間		
1-14	01.0	設定	[0.1~99.9]秒	
1-15	AVG	顯示平均次數		
1-16	01	設定	[1~99]	
1-17	IDLY	輸入延遲		輸入脈波抖動延遲
1-18	01	設定	[00~99] x1.25mS	
[PAG2]警報群組				
2-1	SSET	啟動比較值		
2-2	0000	設定	[-1999~9999]	
2-3	SDY	啟動延遲		
2-4	0000	設定	[0000~9999]秒	
2-5	RMD1	警報 1 模式		NONE=不動作，HI=大於動作，LO=小於動作
2-6	HI	設定	[NONE,HI,LO]	
2-7	SET1	比較值 1		
2-8	0800	設定	[-1999~9999]	
2-9	DB1	滯滯值 1		
2-10	0000	設定	[0000~9999]	
2-11	ODY1	動作延遲 1		
2-12	0000	設定	[0000~9999]秒	
2-13	FDY1	復歸延遲 1		
2-14	0000	設定	[0000~9999]秒	

2-15	RMD2	警報 2 模式		NONE=不動作 , HI=大於動作, LO=小於動作
2-16	HI	設定	[NONE,HI,LO]	
2-17	SET2	比較值 2		
2-18	0800	設定	[-1999~9999]	
2-19	DB2	遲滯值 2		
2-20	0000	設定	[0000~9999]	
2-21	ODY2	動作延遲 2		
2-22	0000	設定	[0000~9999]秒	
2-23	FDY2	復歸延遲 2		
2-24	0000	設定	[0000~9999]秒	
[PAG3] 模擬輸出群組				
3-1	OMD1	輸出 1 模式		0-20=0~20mA , 4-20=4~20mA , 0-5=0~5V , ,
3-2	0-20	設定	[0-20,4-20,0-5,1-5,0-10]	1-5=1~5V , 0-10=0~10V
3-3	HIP1	輸出上限百分比 1		
3-4	100.0	設定	[000.0~100.0]%	
3-5	LOP1	輸出下限百分比 1		
3-6	000.0	設定	[000.0~100.0]%	
3-7	DAH1	輸出上限對應值 1		
3-8	1000	設定	[-1999~9999]	
3-9	DAL1	輸出下限對應值 1		
3-10	0000	設定	[-1999~9999]	
3-11	OMD2	輸出 2 模式		0-20=0~20mA , 4-20=4~20mA , 0-5=0~5V , ,
3-12	0-20	設定	[0-20,4-20,0-5,1-5,0-10]	1-5=1~5V , 0-10=0~10V
3-13	HIP2	輸出上限百分比 2		
3-14	100.0	設定	[000.0~100.0]%	
3-15	LOP2	輸出下限百分比 2		
3-16	000.0	設定	[000.0~100.0]%	
3-17	DAH2	輸出上限對應值 2		
3-18	1000	設定	[-1999~9999]	
3-19	DAL2	輸出下限對應值 2		
3-20	0000	設定	[-1999~9999]	
[PAG4] 通信群組				
4-1	ADDR	地址		
4-2	001	設定	[001~255]	
4-3	BUAD	鮑率		12=1200 , 24=2400 , 48=4800 , 96=9600 , 192=19200 ,
4-4	96	設定	[12,24,48,96,192,384]	384=38400 bps
4-5	FRAME	訊框檢查		
4-6	N.8.1	設定	[N.8.1,N.8.2,O.8.1,E.8.1]	
[CODE] 內碼群組				
5-1	0000	內碼設定	[0000~9999]	輸入[0000]顯示程式版本 輸入[0095]恢復出廠預設值 輸入[0030]輸出調整
5-2	OZR1	輸出 1 下限調整	利用 ↑ . → 調整	使用電錶監測 · 作為輸出調整
5-3	OSP1	輸出 1 上限調整	利用 ↑ . → 調整	
5-4	OZR2	輸出 2 下限調整	利用 ↑ . → 調整	
5-5	OSP2	輸出 2 上限調整	利用 ↑ . → 調整	

PAG1 顯示群組功能描述

RPM(轉速)模式：顯示值(RPM)=輸入頻率 / PPR(每轉脈波) x SCAL(系數)

LINE(線速)模式：顯示值(米)=輸入頻率 / PPR(每轉脈波) x SCAL(系數) x DIAM(線速直徑)

FREQ(線速)模式：顯示值(Hz)=輸入頻率 / PPR(每轉脈波) x SCAL(系數)

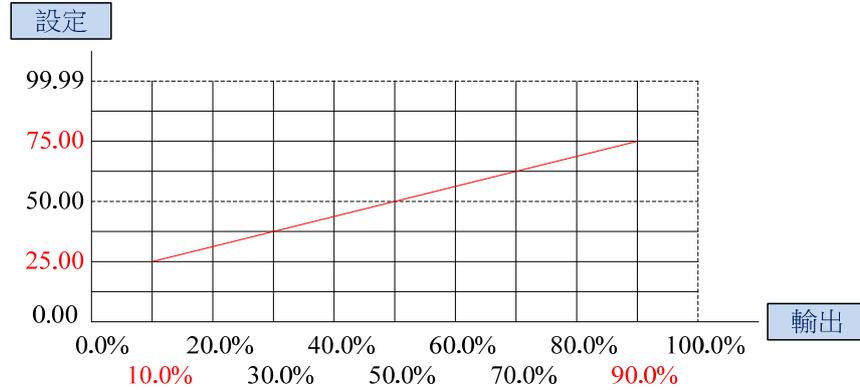
PAG3 輸出群組功能描述

設定 OMD(輸出模式) 0-20mA, 4-20 mA, 0-5V, 1-5V, 0-10V

設定 HIP(輸出上限百分比)0.0~100.0% / 設定 LOP(輸出下限百分比)0.0~100.0%

設定 DAH(輸出上限對應值)-1999~9999 / 設定 DAL(輸出下限對應值)-1999~9999

例: HIP:90.0% LOP:10.0% DAH:075.00 DAL:025.00



Modbus Map Address (Read Function Code 03H) (Write Function Code 06H)(Base0)

Modbus Register	Parameter name	R/W	Data Type	Range	Units	Comment
1000 1001 1002 1003	Product Type	R	ASCII	FD	ASCII	FFD
1004	Firmware_version	R	int	1~9999	0.1	0.1
1005	顯示值	R	int			
1006		R	int	-1999~9999		
1007	保留		int			
1008	保留		int			
1009	警報狀態	R	int	BIT0-BIT2	BIT	BIT0 = 啟動警報 BIT1 = 警報 1 BIT2 = 警報 2 0=ON, 1=OFF
1010	保留					
1011	保留					
1012	保留					
1013	保留					
1014	保留					
1015	保留					
1016	保留					
1017	保留					
1018	保留					
1019	保留					
1020	TYPE(輸入模式)	R/W	int	0~2		0=轉速, 1=線速, 2=頻率
1021	DOT(小數點)	R/W	int	0~4		
1022	保留					
1023	DIAM(線速直徑)	R/W	int	1~9999	0.001	
1024	保留					
1025	SCAL(倍率系數)	R/W	int	1~9999	0.01	
1026	保留					
1027	保留					
1028	AVG(平均次數)	R/W	int	1~99		
1029	T. BAS(取樣時間)	R/W	int	1~999	0.1 秒	
1030	SCAL(倍率系數)	R/W	int	1~9999		
1031	保留					

1032	保留					
1033	保留					
1034	保留					
1035	保留					
1036	保留					
1037	SSET(啟動警報)	R/W	int	-1999-9999		
1038	SDY(啟動延遲)	R/W	int	0~9999	1 秒	
1039	RMD1(警報 1 模式)	R/W	int	0~2		0=不動作 ,1=大於動作, 2=小於動作
1040	保留					
1041	SET1(警報 1 比較值)	R/W	int	-1999~9999		
1042	DB1(警報 1 遲滯值)	R/W	int	0~9999		
1043	ODY1(警報 1 動作延遲)	R/W	int	0~9999	1 秒	
1044	FDY1(警報 1 復歸延遲)	R/W	int	0~9999	1 秒	
1045	RMD2(警報 2 模式)	R/W	int	0~2		0=不動作 ,1=大於動作, 2=小於動作
1046	保留					
1047	SET2(警報 2 比較值)	R/W	int	-1999~9999		
1048	DB2(警報 2 遲滯值)	R/W	int	0~9999		
1049	ODY2(警報 2 動作延遲)	R/W	int	0~9999	1 秒	
1050	FDY2(警報 2 復歸延遲)	R/W	int	0~9999	1 秒	
1051	OMD1(輸出 1 模式)	R/W	int	0~4		0=0~20mA , 1=4~20mA , 2=0~5V , 1=1~5V , 4=0~10V
1052	保留					
1053	DAH1(輸出 1 上限對應值)	R/W	int	-1999~9999		
1054	保留					
1055	DAL1(輸出 1 下限對應值)	R/W	int	-1999~9999		
1056	OSP1(輸出 1 上限調整)	R/W	int	-1999~9999		
1057	OZR1(輸出 1 下限調整)	R/W	int	-1999~9999		
1058	OMD2(輸出 2 模式)	R/W	int	0~4		0=0~20mA , 1=4~20mA , 2=0~5V , 1=1~5V , 4=0~10V
1059	保留					
1060	DAH2(輸出 2 上限對應值)	R/W	int	-1999~9999		
1061	保留		int			
1062	DAL2(輸出 2 下限對應值)	R/W	int	-1999~9999		
1063	OSP2(輸出 2 上限調整)	R/W	int	-1999~9999		
1064	OZR2(輸出 2 下限調整)	R/W	int	-1999~9999		
1065	Addr(位址)	R/W	int	1-255		
1066	Baud(鮑率)	R/W	int	0-5	Bps	0=1200 , 1=2400 , 2=4800 , 3=9600 , 4=19200 , 5=38400
1067	Pari(位元檢查)	R/W	int	0-3		0=N.8.1 , 1=N.8.2 , 2=O.8.1 , 3=E.8.1