FP93 程**序调节器** _{用户手册}

谢谢您购买SHIMADEN产品。 请检查交付的产品是否是您订购的产品。 在开始操作本产品之前,请您 仔细阅读本说明书并理解其内容。

"注意"

本说明书为最终用户使用。

"序言"

本说明书详细描述了FP93的布线、安装、操作和日常维护时应注意的事项。请将本手册保存在工作现场,并遵循此 手册提供的指导说明操作仪表。

SHIMADEN CO., LTD.

FP93F-1AE 9. 2002 页码

1.安全规程	3
2.介绍	4
2-1.使用前检查	4
2-2.使用说明	4
3.安装和布线	4
3-1.安装地点(环境条件)	4
3-2 安装方法	
3-3 外部尺寸和面板开孔	5
3-4. 布线	5
3-5. 端子图	6
3-6. 端子排列表	6
4. 前 面板各部名称和功能	7
5. 屏幕和参数设置说明	9
5-1. 参数系统图解	9
(1) 切换窗口组的方法及屏幕组的解释	9
5-2. 上电和初始屏幕的显示	13
5-3. 如何切换窗口组和屏幕	13
(1) 切换0~5窗口组的方法	13
(2) 展开窗口组0的屏幕	13
(3) 展开窗口组3的屏幕	14
(4) 更改设置值(数据)	14
5-4. 仪表执行调节前的检查和设置	14
(1) 检查电路	14
(2) 调节器上电	14
(3) 设置测量范围代码	14
(4) 设直调节模式	14
(5) 设直调节输出特性	14
(0) 设直共他参数	14
	14
3-3. 图口组0的开希说明及参数设直的力法	15 15
 (1) 设直ILD(保持当前)	15
(2) 设置ADV(成少) ····································	15
5-6 窗口组1的屈墓说明及参数设置的方法	15
(1) 设置开始SV值	15
(2) 设置结束步	15
(3) 设置时间信号	16
(4) 设置报警(Event)动作点	16
(5) 设置执行曲线的次数	16
(6) 设置PV启动	17
(7) 设置确保平台	17
5-7. 窗口组2的屏幕说明及参数设置的方法	17
(1) 设置步的SV值	17
(2) 设置步的时间	
(3) 设置步的 PID 组号	17
5-8. 窗口组3的屏幕说明及参数设置的方法	17
(1) FIX(定值) 模式开关	17
(2) FIX调节模式时的SV值	17
(3) 设置FIX(定值)调节模式时的PID组号	17
(4) 设置FIX调节时的报警点	17

页码
5-9.窗口组4的屏幕说明及参数设置的方法18
(1)设置PID调节参数(1~6)18
(2)设置区域PID18
5-10.窗口组5的屏幕说明及参数设置的方法19
(1)设置曲线的数量19
(2)设置时间的单位19
(3)设置断电保护功能19
(4) 设置输入异常时仪表的运行模式19
(5) 设置程序结束转定值功能19
(6) 设置量程代码19
(7) 设置输入信号到单位19
(8) 设置输入信号的刻度(线性输入)19
(9) 设置 PV 偏移值19
(10)设置 PV 滤波19
(11)设置调节输出的特性20
(12)设置比例周期20
(13)设置 SV 限值20
(14)设置外部输入(DI)控制20
(15) 设置报警20
(16) 设置状态输出(DO)21
(17) 设置模拟输出(AO)21
(18) 设置通信参数21
(19) 设置参数锁22
5-11. 测量范围代码表22
6. 操作和功能23
6-1. 定值模式(FIX)调节23
6-2. 设置目标值(SV)(定值调节模式)23
6-3. 手动模式调节23
6-4. 自整定(AT)24
6-5. PID 功能24
6-6. 手动补偿静差(MR)24
6-7. 设置输出下限值和输出上限值24
6-8. 比例周期时间24
6-9. 区域 PID25
6-10. 外部输入(DI)控制25
6-11. 报警26
6-12. 设置报警待命动作 (抑制报警)26
6-13. 报警动作图26
6-14. 待机时输出报警动作26
6-15. 事件(EV)和状态输出(DO)动作26
6-16. 时间信号27
6-17. 状态输出(DO)28

1. 安全规程

以下标志表明需警惕的安全事项。

▲警告

本标志表示可能造成人员伤害或死亡的危险事件,需要极为谨慎。

⚠ 提醒

本标志表示可能对设备或设施造成损害,需要谨慎操作。

注意

本标志表示附加说明或注释。 标记 ④ 表示保护导体端子 , 确保磨平。



FP93仪表用于一般工业设备的温度、湿度和其他物理量的控制。不能用它来控制人类生活的设备。 使用时,必须采 取充分有效的安全措施。 在没有采取安全措施的情况下,由于使用本产品而发生的任何事故,任何明示或暗示的保证 是无效的。



- 使用本仪表时,请将其放置在控制箱或类似的地方,以免端子与人接触。
- 别把仪表从控制箱里拿出来,严禁手或任何导电体接触仪表端子,这样做可能会导致触电事故。
- 请确保保护导体端子接地。



为避免因仪表故障而损坏连接的设备、设施等,在使用前必须采取安全措施,如安装保险丝、过热保护装置等。在没有安全措施的情况下使用本仪表而发生的事故,任何保证都是无效的。

Ŵ 提醒 ● 贴在仪表上的标记 ⚠ : 贴在仪表外壳上的 \land 为警告标志,警告你触摸可能有触电的风险。 ● 在仪表和供电电源之间应安装开关或断路器,并将开关或断路器安装到仪表附近,易于操作。 使用的的开关或断路器需符合IEC60947的要求。 ● 保险丝: 由于仪表没有内置保险丝,所以请在电源电路中安装保险丝。保险丝应位于开关或断路器与仪表之间,并安装 在电源端子的L侧。 保险丝额定值/特性:250V/AC/1A/中等滞后或滞后型。 使用的保险丝需符合IEC60127的要求。 ● 连接到仪表输出端和报警端子的负载的电压/电流应在额定范围内。 否则,升高的温度会降低仪表的寿命或导致仪表出现问题。有关额定电压/电流,见本手册"9.规格"。仪表输 出端应连接符合IEC61010要求的设备。 ● 如果仪表输入端的电压或电流应与仪表规格不符,会降低仪表的寿命 或导致仪表的其他问题。 有关额定电压/电流,见本手册的"9. 规格"。 在电压或电流输入的情况下,仪表输入端连接的设备应符合IEC61010的要求。 仪表设有用于放电的引孔,注意防止金属或其他外来物质进入,发生仪表故障或引起火灾。 ● 不要堵塞仪表散热孔,温度升高或绝缘失效可能导致仪表寿命缩短,也可能引起火灾。 关于仪表安装空间,请参阅"3-3.外部尺寸和面板开孔"。 ● 不要对仪表反复进行电压、噪声、浪涌等的公差试验,这样做可能导致仪表性能严重下降。 ● 严禁用户改装仪表。

2.介绍

2-1. 使用前检查

本产品虽然在装运前已进行了全面的质量保证检查,但仍需要请您检查产品的型号代码、外部视图和配件的数量, 以确保交付产品没有错误,损坏或短缺。

① 型号代码的确认

检查粘贴在仪表外壳的型号代码确认是否是您在订购时指定的内容,具体请参考以下型号代码示例:

型号代码示例:



注意: 如产品有任何问题,或配件短缺或要求提供信息,请与我们的销售代理联系。

2-2. 使用说明

① 前面板上的按键用指尖轻轻触摸,不要用坚硬或尖锐的物体操作。

② 不要使用溶剂如稀释剂等清洗仪表,用干布轻轻擦拭即可。

3. 安装和布线

3-1. 安装地点 (环境条件)

\triangle	提醒
-------------	----

仪表不应安装在以下任何地方。 这些地方会损坏仪表,甚至导致火灾。

① 充满易燃气体、腐蚀性气体、油雾或可能损坏电绝缘的环境。

- ② 温度低于-10°c(14°F)或高于50°c(122°F)的环境。
- ③ 相对湿度高于90% RH或低于露点的环境。
- ④ 高烈度振动或冲击的环境。
- ⑤ 高压电线附近或强感应干扰的地方。
- ⑥ 露水或阳光直射的环境下。
- ⑦ 高度在2000米以上的地方。
- ⑧ 户外。
- ⑨ 有气流快速流动的地方。

注意: 环境条件属于IEC60664的安装类别II,污染程度为2。

 \wedge 为了安全和保护仪表,不要把它从控制箱子中取出。如果需要更换或修理,请与我们的销售代理联系。

① 参考第3-3节中的裁剪图,在面板上切割一个用于安装仪表的开孔。

- ② 面板厚度应为1.0~4.0毫米。
- ③ 仪表外壳有用于固定的卡扣,只需从面板的前面按压仪表,仪表即可通过卡扣牢固地固定在面板上。

提醒

④ FP93设计为面板安装型,请将仪表安装在面板上使用。

3-3. 外部尺寸和面板切割



3-4. 布线

在布线操作中,应注意以下几点:

- 警告 A
- 在布线操作期间,请确保仪表与任何电源断开,防止电击。
- 确保保护导体端子(④)正确接地。 否则,可能会导致电击。 ● 在通电状态下,不要触摸仪表终端和其他带电元件,以防电击。

① 在布线操作中,请遵循第3-5节所示的端子图和第3-6节中的端子排列表正确布线。

- ② 使用适合M3.5螺丝,宽度不超过7毫米的压接端子。
- ③ 如果是热电偶输入,使用与所选热电偶类型兼容的补偿电缆。
- ④ 如果是R.T.D 输入,单根引线的电阻必须在5Ω(含)以下且三根导线的电阻必须相同。
- ⑤ 输入信号线不得与高压电力电缆线布在同一管道中。
- ⑥ 屏蔽线(单点接地)可消除静态感应噪声的干扰。
- ⑦ 等距离缠扭输入信号线可以有效的消除电磁感应噪声。
- ⑧ 请使用600v绝缘线,最小横截面积不小于1mm²的电线或电缆布线。
- ⑨ 接地导线的最小横截面积不得小于2mm²,并且电阻在100 以下。
- ⑩ 请拧紧端子的螺丝。夹紧扭矩: 1.0N·m(10kgf·cm)
- ⑪ 如果仪表容易受到电源噪声的影响,请使用噪声过滤器减消噪声干扰。
- ⑫ 将噪声滤波器安装在地面,并且使噪声滤波器的输出端与调节器的连接线尽可能的短。



3-5. 端子图 (请按照以下端子图和端在排列表进行布线操作)

端子		
23	24	25
SG	SD	RD
SG	+	-
	23 SG SG	23 24 SG SD SG +



24VDC....7W /24VAC~ 50/60Hz 10VA

3-6. 端子排列表

端子名称	描述/代码	端子号		
供电	100~240V AC/24V AC: L, 24V DC: + 100~240V AC/24V AC: N, 24V DC: -	11 12		
保护导体	保护接地 ④	13		
输入	电压 (V) 电流 (mA): + R.T.D.:A , 热电偶/电压 (mV): + R.T.D.:B , 热电偶/电压 (mV, V), 电流 (mA): – R.T.D.:B	6 7 9 10		
调节输出				
事件输出	COM EV1 EV2 EV3	17 18 19 20		
模拟输出 (选件)	+ _	21 22		
通信 (选件)	SG RS-232C: SD, RS-485: + RS-232C: RD, RS-485: -	23 24 25		
外部控制输入	COM DI1 DI2 DI3 DI4	1 2 3 4 5		
状态输出 (DO) (选件)	COM DO1 DO2 DO3 DO4	26 27 28 29 30		

注意 1: 热电偶、电压或电流输入时, 10号端子(B)和9号端子(B)应断路, 如果短接将发生错误。 注意 2: 电压(V)或电流(mA)输入时, 7号端子不要连接任何导线, 否则会导致仪表故障。



名称	功能
① 当前测量值(PV)显示屏幕	(1)显示当前测量值。(红色)(2)在每个参数窗口上显示参数类型。
② 状态监控灯	 (1) →上升动作灯(绿色) •在执行上升步时点亮。 (2) → 平台动作灯(绿色) •在执行平台步时点亮。 (3) →下降动作灯(绿色) •在执行下降步时点亮。 (4) OUT:调节输出状态灯(绿色) •在执行下降步时点亮。 (4) OUT:调节输出状态灯(绿色) •对于触点式或SSR驱动电压,有输出时点亮,无输出时熄灭。 •对于触流或电压输出时,按输出比例的增加或降低调节亮度。 (5) RUN:运行状态灯(绿色) •正在执行程序运行时,灯亮。 •正在执行定值运行时,灯亮。 (6) HLD:保持动作灯(绿色) •暂停(保持)执行程序运行时,灯亮。 (7) GUA:确保平台阶段灯亮。 (8) COM:通讯状态灯(绿色) • 和果仪表加装了通信选项,当选择COM模式时,灯亮。 (9) AT:自整定状态灯(绿色) • AT执行中闪烁,AT等待期间灯亮,AT结束或终止时,灯灭。 (10) MAN:手动控制输出时灯闪烁,自动控制输出状态,灯灭。 (11) EV1:事件1输出动作灯。当事件1报警时灯亮。(橘红色) EV2:事件2输出动作灯。当事件1报警时灯亮。(橘红色) EV3:事件3输出动作灯。状态输出1打开时的灯亮。(绿色) DO2:状态输出3动作灯。状态输出3打开时的灯亮。(绿色) DO4:状态输出3动作灯。状态输出3打开时的灯亮。(绿色) DO4:状态输出4动作灯。状态输出4打开时的灯亮。(绿色)
③ 显示曲线号屏幕	(1)显示当前正在执行的曲线。(绿色)
④ 显示步号屏幕	 (1)显示当前曲线正在执行的步号(绿色) (2)显示在基本窗口组2设置的步号 (3)显示在基本窗口组4设置的PID号
⑤ 目标设定值(SV)显示屏幕	(1)显示目标设定值。(绿色)(2)在窗口组0的输出监视器屏幕上显示当前输出值。(3)在每个参数窗口上显示参数的设置范围和设定值。

名称	功能
⑥ 操作键	 (1) ② (参数)键 在任何屏幕上按下此键,调用下一个屏幕。 在留口组的的基本屏幕连续按下此键:秒,调用窗口组5的初始屏幕。 (2) ④ (上)键 用于在项目选择屏幕上增加数值。 用于在项目选择屏幕上选择项目。 (3) ● (下)键 用于在数值设置屏幕上减少数值。 用于在项目选择屏幕上选择项目。 (4) (arr)(确认)键 用于确认每个屏幕上用 ④ 或 ● 键更改的数据(确认后最右边数字的小数点熄灭)。 在输出监控屏幕上连续按压此键3秒,调节器在自动输出和手动输出之间切换。 (5) (4)键 按压此键,可以顺序切换窗口组0、1、3、4或由窗口组5返回到窗口组0。在窗口组2时,按压此键,返回到窗口组1的初始屏幕。 (6) (70)(曲线)键 在窗口组的的基本屏幕,在仪表停止(RST)运行期间按压此键,可以选择启动时的运行曲线。选择启动曲线时请按压(arr)键确认。 有关设置细节参见 5-1和 5-5。 (7) (12)(步)键 有关设置细节参见 5-1和 5-5。 (8) (2)(运行/停止)键 在基本窗口组0连续按压此键3秒,仪表在执行(运行)和停止(RST)之间切换。 在1-5窗口组的任意屏幕按压此键,将返回到上一屏幕。

5. 屏幕和参数设置说明

5-1. 参数系统图解



(1) 切换窗口组的方法及屏幕组的解释

- 注意 1: 在窗口组0的基本屏幕或窗口组1、3或4的初始屏幕上按压的 GRP 键,可顺序切换窗口组0、1、3和4。
- 注意 2: 在窗口组0的基本屏幕上连续按压 @P 键3秒,即可切换到窗口组5的初始屏幕。在窗口组5的初始屏幕上按压 ①键,即可返回窗口组0的基本屏幕。
- 注意 3: 在任何屏幕中按压 ③ 键可切换到下一个屏幕,直到最后一个屏幕。继续按压则可返回到该窗口组的初始 屏幕。
- 注意 4: 每个框图(______])上方的操作键表示通过按压该键可以切换到箭头指定的屏幕。 (适用于窗口组1,2,3,4和5) 比如: ___________→
- 注意 5: 窗口组1可设置1~4条曲线的参数(每条曲线有16个设置屏幕)。曲线的数量可以在5-1屏幕设置,出厂值为4。
- 注意 6: 窗口组2可设置1~64步的参数(每步包含三个设置屏幕)。步的数量可以在1-2屏幕设置,出厂值为16。
- 注意 7: 窗口组4可设置6组PID参数(每组都有8个设置屏幕)和区域PID参数。
- 注意 8: 在各窗口组中,可以通过按压操作键(如下页所示)切换参数设置屏幕。





窗口组3 设置FIX(定值调节)参数的屏幕



窗口组 5	设置
國口语 2	

设置初始参数的屏幕

5-0	初始屏幕	
ſ		
	\downarrow	
5-1	设置曲线数量	
	$\bigcirc \downarrow \uparrow \And$	
5-2	设置时间单位	
	$\bigcirc \downarrow \uparrow \bigotimes$	
5-3	设置断电保护	
5-4	设置输入异常运行模式	
5-5	设置设置程序结束转定值	
5-5		
5-6	设置量程代吗	
5-7	设置输入信号单位	
5-8	设置输入下限值	
5-9	设置输入上限值	
5-10	设置输入小数点位置	
	$\bigcirc \downarrow \uparrow $	
5-11	PV 补偿设置	
5-12	PV 滤波设置	
5-13	设置调节特性	
5-14	设置比例周期时间	
5-15	设置SV值下限	
5-16	设置SV值上限	
5-17	设置DI2(外部输入控制)动作模式	
5-18	设置DI3(外部输入控制)动作模式	
5-19	设置DI4(外部输入控制)动作模式	
5-20	设置待机报警模式	
	@↓	
5-21	设置Ev1报警类型	
5-22	设置Ev1报警动作回差	
	$\bigcirc \downarrow \uparrow \bigcirc$	
5-23	设置Ev1报警动作时机	
5-24	设置Ev2报警类型	
	5-26 屏幕	
Į.		

	5-24 屏幕
25	设置Ev2报警动作回差
26	设置Ev2报警动作时机
27	设置Fv3报警类型
21	
28	设置EV3报警动作回差
29	设置Ev3报警动作时机
30	设置DO1(状态输出)动作类型
50	
31	设置DO2(状态输出)动作类型
32	设置DO3(状态输出)动作类型
33	设置DO4(状态输出)动作尖型
34	设置模拟输出信号
35	设置模拟输出下限值
00	
36	设重模拟输出上限值
37	设置通信模式
~~	
38	
39	设置通信协议
	\bigcirc \downarrow \uparrow \gg
10	:八字:潘/广:市在
40	
41	设置通信数据格式
	$\bigcirc \downarrow \uparrow \circledast$
42	设置诵信开始字符
43	设置通信BCC校验方式
44	设置通信数据时延
15	↓
45	
46	设置通信端口
47	设置参数锁定
71	
	\downarrow
	5-0 屏幕

5-2. 上电和初始屏幕的显示

当仪表上电时,屏幕依次如下图所示显示,每个屏幕保留约1秒种,最后显示到0-0基本 屏幕。



5-3 如何切换窗口组和屏幕

(1) 切换0~5窗口组的方法

- •在窗口组0的基本屏幕按压一次 GRP 键, 切换到窗口组1的初始屏幕。
- 在窗口组0的基本屏幕持续按压 🔘 键3秒, 切换到窗口组5的初始屏幕。
- •在窗口组1的任何屏幕按压一次 (STEP) 键, 切换到窗口组2的2-1屏幕。
- 在窗口组1的初始屏幕按压一次 GRP 键, 切换到窗口组3的初始屏幕。
- •在窗口组2的任何屏幕按压一次 (RP) 键, 切换到窗口组1的初始屏幕屏幕。
- •在窗口组3的初始屏幕按压一次 GRP 键, 切换到窗口组4的初始屏幕。
- 在窗口组4的初始屏幕按压一次 GRP 键,返回到窗口组0的基本屏幕。
- 在窗口组5的初始屏幕按压一次 GRP 键,返回到窗口组0的基本屏幕。
- •在窗口组0,1,3,4,5的任意屏幕按压一次 GRP 键,切换到该窗口组的初始屏幕。
- 在窗口组1,2,3,4,5的任意屏幕按压一次 ‰ 键,返回到上一个屏幕。
- (注意:对于窗口组1和窗口组4要想返回初始屏幕必须按压 @P 键一次或反复按压 ③ 键循环切换直到初始屏幕屏幕。)



(2) 展开窗口组0的屏幕

每按 💿 键1次,打开下一个屏幕,直到最后一个屏幕,再次按压该键,返回到基本屏幕。



(3) 展开窗口组3的屏幕

每按 💿 键1次,打开下一个屏幕,直到最后一个屏幕,再次按压该键,返回到初始屏幕。 按压 ‰ 键一次,返回上一个屏幕,直到初始屏幕。



(4) 更改设置值(数据)

通过按压 🔺 或 🔍 键更改设置参数并按压 💵 键确认更改。

5-4. 仪表执行调节前的检查和设置

首先,检查线路并在各自的设置屏幕上执行以下操作。 (工厂设置的项目和设备制造商已经设置的项目不需要在这里设置)

- (1) 检查电路:检查端子接线是否正确。
 - 注意:如果电源线错误地连接到其他端子,会烧毁仪表。
- (2) 调节器上电
- (3) 设置测量范围代码:从测量范围代码列表中选择一个合适代码,在窗口组5的5-6屏幕设置选定代码。对于I(电流)、V(电压)或mV输入,还需要设置输入下限值和输入上限值以及输入信号的小数点的位置。 (分别在5-8屏幕、5-9屏幕和5-10屏幕进行设置)
- (4) 设置调节模式: 如果是ON-OFF (2-位式)调节动作,在窗口组4的4-1屏幕设置P=OFF并确认。
- (5) 设置调节输出特性:在窗口组5的5-13屏幕设置设置调节器输出特性。 根据使用目的选择RA(加热动作)或DA(冷却动作)进行输出调节。
- (6) 设置其他参数:根据调节要求设置如曲线、报警和外部输入等参数并填入"8.参数设置记录",以备下次录入。
- (7) 注意数据更改时的初始化:当改变测量范围代码、输入单位、输入刻度、事件类型、模拟输出类型等参数时, 可能会初始化相关数据,这是需要重新设置这些初始化的参数。





↓ | 到 1-9 屏幕

到 1-15 屏幕





◆ □ 到 4-7 屏幕

到 4-10 区域PID初始屏幕

5-10. 窗口组5的屏幕说明及参数设置方法







- 21 -





到5-0 初始屏幕

锁号	锁定范围
oFF	解锁(允许修改所有参数)
ł	锁定3,4和5窗口组的参数(不包括通信模式时 通信速度屏幕的特殊按键)
2	锁定1,2,3,4和5窗口组的参数(不包括通信 模式时通信速度屏幕的特殊按键)
З	锁定所有参数(不包括RUN/RST按键和通信模 式时通信速度屏幕的特殊按键)

5-11. 测量范围代码表

从下表中的测量范围选择一个代码。 注意: 更改代码将初始化与测量范围相关的所有数据。

输入类型		(h) ==	测量范围		
		代码	ßC	ßF	
		B *1	0	0 ~1800	0 ~ 3300
		R	50	0 ~ 1700	0 ~ 3100
		S	83	0 ~ 1700	0 ~ 3100
			□ 4*2	$-199.9 \sim 400.0$	-300 ~ 750
		К	85	0.0 ~ 800.0	0 ~ 1500
			88	0 ~1200	0 ~ 2200
	щ.	Е	07	0 ~ 700	0 ~ 1300
	电信	J	80	0 ~ 600	0 ~ 1100
	扙	Т	89*2	$-199.9 \sim 200.0$	-300 ~ 400
		Ν	10	0 ~1300	0 ~ 2300
		PLII *3	11	0 ~1300	0 ~ 2300
		Wre5-26 *4	12	0 ~ 2300	0 ~ 4200
		U *5	¦∃∗₂	-199.9 ~ 200.0	-300 ~ 400
		L *5	Ľ,	0 ~ 600	0 ~ 1100
,			ш 	-200 ~ 600	-300 ~ 1100
		D+	5	-100.0 ~ 100.0	-150.0 ~ 200.0
输)		Pl	ш	-50.0 ~ 50.0	-50.0 ~ 120.0
414	Ū.		Ш К	0.0 ~ 200.0	0.0 ~ 400.0
	R.T	JPt	35	-200 ~ 500	-300 ~ 1000
			38	-100.0 ~ 100.0	-150.0 ~ 200.0
			30	-50.0 ~ 50.0	-50.0 ~ 120.0
			38	0.0 ~ 200.0	0.0 ~ 400.0
		-10~10mV	11		
		0~10mV	72		
	>	0~20mV	73		
	Ē	0~50mV	74		
		10~50mV	75	刻度	
		0~100mV	75	·····································	000
		-1~1V	81	Q直池回. —1999~9	,,,,
		0~1V	82	跨度: 10~5000	
	~	0~2V	83	小数点位置: 0.000~ ラ	无
	-	0~5V	84		
		1~5V	85		
		0~10V	85		
mA 0~20mA 4~20mA		0~20mA	91		
		4~20mA	92		
	B, R,	S, K, E, J, T, N	型热电偶: J	IS/IEC	
*1	K.I.I B型热	电偶:在400	(750)	以下不能保证精度。	4 \
*2	*2 K, I, U型热电偶:-100°C 以下课取精度是 ± (0.7% FS+1单位) 。 *3 DI II刑执由俚: 善垃堤夯尔执由俚田얿合全				

*4 Wrer5-26型热电偶: Hoskins生产

*5 U, L型热电偶: DIN 43710
 ● 没有指定时,工厂设定的测量范围是k热电偶(0.0~800.0℃)。

6-1. 定值模式 (FIX) 调节

- FIX: 定值模式调节(非曲线),
- ① 在3-1 FIX切换屏幕,按压 🛆 或 🔍 键,将目标值(SV值)屏幕显示的0FF转为ON,此时右下小数点闪烁。 然后,按压一次 🖭 键,小数点停止闪烁并熄灭,完成设置。此时调节器转为定值(FIX)模式调节。 (关闭FIX模式方法相同,当FIX模式选择为OFF时,调节器自动转为曲线调节模式)
- ② 按压 ③ 键,调出下一个屏幕,设置有关的必要参数。
- ③ 设置完成后,返回到基本屏幕时,在曲线号屏幕(PTN)上显示F,说明此时调节器为定值(FIX)模式调节。



小数点闪烁

小数点停止闪烁,熄灭

6-2. 设置目标值(SV值)(FIX调节模式)

① 在基本屏幕设置SV值

在 0-0 基本屏幕,按压 🔍 键或 🔍 键,更改SV显示值,此时最右侧小数点闪烁,到达预设目标值(SV值)后, 按压一次 🗊 键,完成设置。设置完成后小数点停止闪烁并熄灭。

② 在SV设置屏墓设置SV值

在3-2 FIX SV设置屏幕,按压 💽 键或 💌 键,更改SV值,此时最右侧小数点闪烁,到达预设目标值(SV值)后, 按压一次 (ENT) 键,完成设置。设置完成后小数点停止闪烁并熄灭。

- *曲线调节模式时,在基本屏幕上,不能设置SV值。
- *曲线调节模式时,在1-1设置开始SV值屏幕和2-1设置步SV值屏幕设置SV值。
- *调节器正在执行自整定(AT)时不能重置SV值。

例:设置的目标值是100°C

0-0 基本屏幕设置SV值



6-3. 手动模式调节

在输出监控屏幕,通过不间断按压3秒 💵 键,可以自由切换仪表的自动和手动输出调节。

(注意: 仪表必须在RUN状态时, 才能切换)

手动输出调节期间,MAN灯点亮并闪烁,转为自动输出调节时该状态灯熄灭。

在输出监控屏幕,通过按压 🛆 键或 文 键,可以改变输出值。在输出监控屏幕,连续按压 💵 键3秒, 仪表将切换到自动输出调节状态, MAN灯熄灭。

* 当调节器正在执行自整定时,不能更改为手动输出调节。

① 如果调节器100% 输出显示为 []]] 且 [] 的小数点闪烁。

② 在触点式输出(Y)或SSR驱动电压输出的情况下,如果比例带(P)设置为 OFF时,输出值为0.0%或100.0%。

③ 在电压或电流输出的情况下,如果比例带(P)设置为OFF时,输出值为设定输出下限值或输出上限值。

0-1 输出监控屏幕

0.25	●T 键3秒	250	▲键、	25.0	ENT)键3秒	25.0
°500	Ø	°500	6	09 <u>0</u> .0	8	°50.0
		MAN灯闪烁		MAN 闪烁		MAN 熄灭

④ 监控屏幕的补充说明

输出监控屏幕(OUT)和自动输出/手动输出:

自动输出切换到手动输出时,输出值将立即显示为切换时自动输出的输出值。
 手动输出切换到自动输出时,输出值由手动输出给定值缓慢变为自动计算的输出值。

2) 如果调节器在调节期间关闭电源后再次上电,调节器调节输出将保持电源关闭时的输出模式(手动或自动)。

注意: 手动调节模式下,也可以调用另一个屏幕,但应该注意的是,此时调节输出仍然是手动调节状态。 MAN状态灯 闪烁表示此时调节输出为手动调节输出模式。

6.4. 自整定(AT)

自动计算和设置最优化的PID参数值的功能。AT的时间取决于工程控制的细节。

① 执行AT

执行AT时,测量值(PV值)在目标设定值(SV值)附近上下波动,据此输出值反复开/关多次,并将计算得到 的 PID值存储到仪表的内部存储器,仪表立即根据存储的PID值进行调节控制。AT结束后,目标值(SV)窗口 显示OFF,AT灯熄灭

(注意:仪表在待机状态时,不执行AT) 0-7 设置执行AT的屏幕



② 结束AT

如果要结束正在执行的AT,请在设置执行AT的屏幕按压 💌 键,选择OFF后,按压 配 键确认结束AT。此时AT 监控灯熄灭。

注意:如	果中断执行AT	,则PID	参数值不会改变。
------	---------	-------	----------

- ③ AT按键失效的原因
- 1) 调节输出为手动模式。
- 2) 比例带 (P) 设置为OFF。
- 3) PV值 (测量值) 超限。
- 4) 锁定参数选择了键锁3模式(请在设置键锁前打开并执行AT)
- 5) 待机状态 (RST), 暂停AT。
- ④ 如果出现下列情况,将中断正在执行的AT。
- 1) 持续超过200分钟的输出值是0%或100%。
- 2) PV 值超限。
- 3) 仪表切换为待机状态(RST)。
- 4) 用按键或通信方式结束AT。
- 5) 已经完成AT (PID1 ~ PID6, 3个区域PID)。
- 6-5. PID 功能
 - ① P(比例作用)

在测量范围内输出值(OUT值)和测量值(PV值)与设定值(SV值)的偏差成比例的变化。比例带越小,输 出变化越剧烈。比例带太小,会引起调节系统的振荡不稳。类似开--关动作。

② I (积分时间)

这是参数的作用是纠正在比例调节中产生的静差(恒定偏差)。积分时间越长,校正作用越弱。所以, 减小积分时间会加强了校正作用,但较小的积分时间会产生积分振荡,导致调节系统波动。

③ D (微分时间) 该参数的作用是抑制超调,维持调节系统的稳定。如果设置的微分时间过长,可能会导致调节系统振荡。

6-6. 手动补偿静差值(MR)

在PID调节中,由于比例调节(P)会产生偏移静差,这个差值由I自动校正(积分作用)。当I设置为OFF时,系统 停止自动静差校正。因此,需要手动设置一个增加或减少的量进行补偿校正, 这种方法称为手动补偿静差。

6-7. 设置输出下限值和输出上限值

- ① 输出限值是指限制调节输出的最小值或最大值,主要目的是确保最低温度或抑制超调。
- ② 输出限值的下限值优先于上限值。如果设定的下限值大于上限值时,那么上限值将强制修改为"下限值+0.1%"。 换句话说,不可能设置一个低于"下限值+0.1%"的上限输出值。
- 6-8. 比例周期时间

触点式输出或SSR驱动电压输出时,可以在1~120秒范围内设置比例周期时间。比例周期时间即 调节器周期性的输出百分比,比例周期时间=输出时间+关闭时间。

6-9. 区域 PID

FP93仪表允许您选择和设置区域的方法进行PID调节。 在区域PID调节时,测量范围可设置为3个温区,根据不同温区调用不同的PID组号分别进行调节。每步可依据设 置的SV值自动选择PID组号。 基本动作是:当调节输出时温度大于SP值或小于区域回差时自动切换PID组号 举例说明如下:



6-11. 报警

- ① 偏离报警:根据测量值(PV)与目标设定值(SV)的偏差设置报警动作点。
 - 例如:目标值(SV值)设定为20,测量值(PV值)在30以上时激活警报。
 - 报警类型设为上限偏差报警,报警值设为10°C。
 - 当目标值(SV值)设定为100 ,测量值(PV值)在30°C以下时激活报警。
 - 报警类型设为下限偏差报警,报警值设为_70°C。
 - 跟踪目标设定值(SV值)的偏差进行报警动作点的设置很方便,设置范围是 –1999 ~ 2000单位。
- ② 绝对值报警:用绝对值设置报警动作点
 - 例如:当测量值(PV值)到达50°C以上时激活报警。
 - 报警类型设为上限绝对值报警,报警值设定为50°C。
 - 当测量值 (PV值) 在20°C以下时激活报警。
 - 报警类型设为下限绝对值报警,报警值设定为20°C。在测量范围内设置报警点。
- ③ 报警待命(抑制报警)
- 报警待命动作设为2或3,在上电时(或重置SV值或RST→RUN)不报警。当再次进入报警设置点时,才报警。 ④ 报警非待命
- 报警待命动作设置为1或4时,只要PV值进入报警动作点就立即报警。
- ⑤ 控制模式(报警待命动作设置为4)
- 超量程时不报警,事件输出关闭。
- 6-12. 设置报警待命动作(抑制报警)(在5-23报警1(EV1)待命动作的屏幕进行设置)
 - ① 当事件输出仅用作警报时,选择动作待命代码表中的1、2或3。
 - ② 当事件输出仅用于控制时,设置为4(控制模式)。如果选择4,当输入异常时,事件输出关闭。
 - ③ 当报警待命动作选择2时,上电时或RST→RUN时不报警,其他时候正常报警。
 - ④ 当报警待命动作选择3时,当上电时,重置SV时或RST→RUN不报警。
 - ⑤ 当报警待命动作选择1或4时,不抑制报警。
 - ⑥ 当报警待命动作选择2或3时,上电时,RST RUN或重置SV值时,报警动作不受PV值的影响。
- 6-13. 报警动作图

选择1~3报警待命的报警动作图显示如下:



选择待机时是否能够输出报警信号。

- 待机报警在5-20设置待机报警的屏幕设置
 - ₣ F : 待机时不能输出报警信号(状态输出除外)。
- ↑ : 待时可以输出报警信号。
- 注意:事件待命动作选择控制代码除外(事件待命动作为控制代码(4)的选择参见5-23设置待命动作的屏幕(EV1))。 如果事件输出类型是状态输出,待机时也输出事件报警信号。

6-15. 事件(EV)和状态输出(DO)动作

以下9项内容既可以设置为事件输出内容,也可以设置为状态输出内容(在5-30,5-31,5-32,5-33屏幕设置) 50 动作开 动作开 动作开

	超量程	:当测量值(PV)高于或低于 测量范围上/下限的10%,输出。 (见右图)	▲ △ △ -10% ← PV值 -	→ 110%
Hald Gure Eas I	保持 确保平台 时间信号 1	:在曲线调节时,通过DI、通信或0 :在曲线调节时,仪表调节进入确例 :在曲线调节时,设置时间信号1(详信四6-16	-5屏幕设置仪表为HLD 禄平台时输出。 1-3、1-4、1-5和1-6)	时输出。 的ON/OFF条件下输出。
£725	时间信号2	:在曲线调节时,时间信号2设置(详情见6-16。	1-7、1-8、1-9和1-10)	的ON/OFF条件下输出。
run	运行状态	:仪表运行时输出		
SEPS	步信号	:曲线调节时,当前步结束并进入了	「一步时,输出1秒。	
EndS Fis	结束信号 定值调节	:曲线调节的的最后一步结束时,籍 :调节器以定值模式调节时输出。	则山市炒。	

6-16. 时间信号

时间信号:可以在指定的时间段输出报警事件和状态。 每条曲线可以设置两个时间信号,分别设置信号打开的步、信号关闭的步、信号打开的时间点和信号关闭的时间点。

① 设置时间信号的条件:

- 1) 首先必须将EV(报警)或DO(状态输出)类型设置为 とるらく 或 とるらる
- 2) 必须设置打开时间信号的步(非OFF状态)。
- 3) 设置的信号打开时间必须在结束步以内。
- 4) 在曲线开始运行以来所经过的总时长中, ON 时间 ≤ OFF 时间。
 - ON 步 = OFF 步且ON 时间 = OFF 时间,时间信号 ON 1秒钟
 - ON 步 < OFF 步且ON 时间 = OFF 时间,在曲线启动所经过的总时长中,时间信号 ON 1秒钟。 (例:1步:10分钟。ON步=1,ON时间:15分钟;OFF步=2,OFF时间:5分钟)

设置的一般情况:	步1	步 2	步 3
ON 步 < OFF步 累积时间, ON时间 < OFF时间	▶		>
ON 步 = OFF 步 累积时间, ON 时间< OFF 时间			
ON 步 = OFF 步 累积时间, ON 时间 < OFF 时间		>	
ON 步 = OFF 步 累积时间, ON 时间 = OFF 时间		▶ ON 1秒钟 ▶	
ON 步 < OFF 步 累积时间,ON 时间 =OFF 时间			->────────────────────────────────────
ON 步 < OFF 步 ON 时间 = 00.00 OFF 时间 = 00.00			
	• ON时间	> OFF时间	

* 在仪表的Hold (HLD) 状态期间修改的时间信号参数直到取消HLD后才生效。

- ② 时间信号不起作用的原因(总是关闭)(时间信号在以下情况下不起作用):
- 1) EV(报警)或DO(状态输出)类型未设置为とこ5;或とこ52(包括未添加这些选项的情况)。
- 2) 未设置打开时间信号的步(打开时间信号的步是OFF)
- 3) 打开时间信号的时间超过了曲线最后一步的时间。
- 4) 在执行曲线的累计时间内,打开时间信号的时间>关闭时间信号的时间。
- ③ 设置与信号时间有关的其他事项
- 1) 在HLD期间和确保平台期间时间信号的时间暂停。
- 2) 设置了打开步和打开时间,没有设置时间信号的结束步,时间信号一旦处于打开状态,会一直打开直到曲线结束。(无论是一条曲线还是多条曲线运行调节,都会一直保持打开状态直到所有曲线的调节结束)
- 3) 如果设置的时间信号结束时间超过结束步,系统会默认为不设置结束步。在下一条曲线,当打开步是第一步而且打开时间设置了00:00,时间信号默认打开。
- 4) 打开时间等于步时间时,时间信号从下一步开始计时。

设置的特殊情况:	步1	步 2	步 3	
ON 时间 > 结束步 (时间信号无效)				>
仅设置0N的步,不设置 OFF的步 (一直打开直到曲线调节结束)		>		
OFF 时间 > 结束步 (步结束时同时关闭时间信号)				>
	> ON 时间	│ ► OFF 时间		

5) 在步时间为0的步设置TS(时间信号)时, TS(时间信号)将被分配到下一步执行。

6-17. 状态输出(DO) 该仪表有4个状态输出点 (集电极开放式输出)。



6-18. 自动返回功能

如果在屏幕上超过3分钟没有进行按键的操作,则屏幕自动返回到屏幕组0的0-0基本屏幕(自动返回功能)。 注意:监控屏幕(调节输出值、步剩余时间、曲线执行的次数、PID编号等)无自动返回功能。

6-19. 通信内存模式选择RAM时的注意事项:

如果在5-42屏幕通信内存模式选择RAM,则设置的所有数据都写入到RAM中。因此,在如下模式中设置的数据可能不一致:

假设量程代码选择05(k型电偶 0.0~800.0°c)

① 通过通信方式将事件代码从上限偏差值更改为上限绝对值(此更改记录在RAM中)。

- ② 通行模式从COM变更到LOC。
- ③ 通过按键操作变更报警动作点(比如:800.0变更为700.0) 在LOC模式下,变更记录在EEPROM中。
- ④ 电源中断后再次上电。
- ⑤ 在RAM中删除了事件代码,读取了EEPROM中存储的上限偏差值等。
- ⑥ 读取了已经写入EEPROM中的报警动作点(比如:已经写入的700.0等)。
- ⑦ 设置了不正确的上限偏差值,比如:7000单位(正确范围是-1999~2000单位)。

为了确保仪表正常运行,必须重新设置正确的数据。

7. 错误代码、原因和补救措施

屏幕上显示的内容	问题	原因	措施
) 	超量程上限	 ① 热电偶输入断线 ② R.T.D. 输入 A点断线 ③ 输入测量值超过测量范围 的上限制的10%。 	 1 检查热电偶输入接线。如果接线没有问题,检查并更换热电偶。 2 检查R.T.D电线连接到端子A点是 否断裂。如果断裂,更换R.T.D。 3 如果是电压或电流输入,检查信号 源是否正常。检查测量范围的设置 代码是否与输入信号相同。
	超量程下限	 ① 输入信号的接线问题 ② 测量值超过测量范围 下限值的10% ③ 输入范围与输入信号不一致 	 ①检查输入信号线的连接是否正常。 ②检查输入信号线的极性是否接反或输入信号线是否断裂。 ③检查输入范围和输入信号是否对应。
(b)	R.T.D.断线	① B点断线 ② A点,B点和B点的至少两 个点断线	检查R.T.D. 输入端子A点,B点和 B点是 否断线。 如果接线没有问 题,检查并更换R.T.D.。
CJHH (CJHH)	超过热电偶输入时冷端补偿 (CJ)工作温度的上限	FP93的端点温度超过80°C.	 将工作的环境温度降低到能够正常 进行冷端补偿的环境温度范围。 如果环境温度没有超过80°c,检查 仪表。
	超过热电偶输入时冷端补偿 (CJ)工作温度的下限	FP93的端点温度低于 –20°C。	 将工作的环境温度提高到能够正常 进行冷端补偿的环境温度范围。 如果环境温度在-20°c以上,检查 仪表。

注意:当您发现仪表有问题时,请重新阅读说明书并再次检查仪表。如问题仍然存在,请 与我们的销售代理联系。

8. 记录设置的参数

(为了方便起见,建议记录设定值和选定项)出厂时量程代码设定为05(K)

屏幕号	参数(项目)	π	出厂值	设置值或选择项目	备注	
0-0	基本屏幕	0	([])	0		
0-1	输出值监控					
0-2	当前步剩余时间					
0-3	曲线正在执行次数监控					
0-4	PID组数监控					
0-5	设置HLD (保持)	HLd.	(HL 5)	oFF		
0-6	设置ADV(跳步)	AdV.	(음급용)	oFF		
0-7	设置执行AT(自整定)	At.	(82)	oFF		
设置曲线参数的服	屏幕					
1-0	初始屏幕	ProG.	(ProG)	SEE		
1-1	开始SV值	S_SV.	(5_58)	0		
1-2	结束步	EStP.	(8529)	10		
1-3	指定TS1打开的步	t1oS.	(6 105)	off		
1-4	TS1打开时间	t1ot.	(00.00		
1-5	指定TS1关闭的步	t1FS.	(E 1F5)	oFF		
1-6	TS1关闭时间	t1Ft.	(E 1FE)	00.00		
1-7	指定TS2打开的步	t2oS.	(6205)	oFF		
1-8	TS2打开时间	t2ot.	(2202)	00.00		
1-9	指定TS2关闭的步	t2FS.	(2255)	oFF		
1-10	TS2关闭时间	t2Ft.	(2222)	00.00		
1-11	EV1报警点	E1**.	(E * *)	Hd:2000单位		
	★**包括动作类型			Ld:-1999单位		
1-12	EV2 报警点	E2**.	(62**)	id:2000单位 id:2000单位		
	★**包括动作类型		/	HA:测量范围的上		
1-13		E3**.	(= = * *)	● 限 ■ Δ · 测量范围的下		
	★**包括动作类型			限		
1-14	设置执行曲线的次数	Pcnt.	(Pent)	1		
1-15	PV 启动	PV_S.	(28_5)	0FF		
1-16	确保平台	GUAZ.	(6885)	oFF		
设置步						
2-1	执行步的SV值	SV.	(58)	0		
2-2	执行步的时间	tim.	(ところ)	00.0 (
2-3	执行步调用的PID组号	Pidn.	(Pīdn)	0		
定值调节 (FIX)						
3-0	初始屏幕	FiX.	(ክርዓ)	SEE		
3-1	定值调节(FIX)开关	FiX.	(ክርዓ)	0FF		
3-2	设置定值调节(FIX)的SV值	F_SV.	(F_58)	0		
3-3	设置定值调节调用的PID组号	FPid.	(FP_d)	0		
3-4	EV1 报警点	E1**.	(= ! * *)	Hd:2000单位		
	★**包括动作类型			La:-1999単位 od:2000单位		
3-5	EV2 报警点	E2**.	(82**)	id:2000年位		
	★**包括动作类型			HA:测量范围的上		
3-6	EV3 报警点	E3**.	(٤3**)	LA:测量范围的下		
	★**包括动作类型			限		
PID 1						
4-0	初始屏幕	Pid.	(P_d)	586		
4-1	PID P(比例带)	P.	(尸)	3.0		
4-2	PID回差(P=OFF)	dF.	(금두)	20单位		
4-3	PID I(积分时间)	Ι.	(†)	120		
4-4	PID D(微分时间)	d.	(己)	30		
4-5	PID 积分补偿(MR)	mr.	(– –)	0.0		
4-6	PID 超调抑制函数(SF)	SF.	(SF)	0.40		
4-7	PID 输出下限值	o_L.	(o_L)	0.0		
4-8	PID 输出上限值	o_H.	(o_H)	100.0		

屏幕号	参数(项目)/原		出厂值	设置值或选择项目	备注	
PID 2						
4-0	初始屏幕	Pid.	(224)	586		
4-1	PID P(比例带)	P.	(尸)	3.0		
4-2	PID回差(P=OFF)	dF.	(JE)	20单位		
4-3	PID I(积分时间)	Ι.	(;)	120		
4-4	PID D (微分时间)	d.	(日)	30		
4-5	PID积分补偿(MR)	mr.	(āc)	 		
4-6	PID超调抑制函数(SF)	SF.	(58)	040		
4-7	PID输出下限值	0_L.				
4-8	PID输出上限值	o_H.	(p_H)	100.0		
PID 3						
4-0	初始屏幕	Pid.	(연급려)	586		
4-1	PID P(比例带)	Р.	(尸)	3.0		
4-2	PID 回差(P=OFF)	dF.	(JE)	20单位		
4-3	PIDI(积分时间)	1.	(1)	120		
4-4	PID D (微分时间)	d.	(己)	30		
4-5	PID 积分补偿(MR)	mr.	(āc)	 		
4-6	PID 超调抑制函数(SF)	SF.	(58)	040		
4-7	PID输出下限值	0_L.				
4-8	PID输出上限值	o_H.				
PID 4						
4-0	初始屏幕	Pid.	(연급려)	585		
4-1	PID P(比例带)	P.	(尸)	 70		
4-2	PID 回差(P=OFF)	dF.	(dE)	20单位		
4-3	PID I (积分时间)	1.	(1)	120		
4-4	PID D (微分时间)	d.	(금)	30		
4-5	PID 积分补偿(MR)	mr.		 		
4-6	PID 超调抑制函数(SF)	SF.	(58)	<u> </u>		
4-7	PID输出下限值	o_L.		0.0		
4-8	PID输出上限值	o_H.	(p_H)	1000		
PID 5			(— — <i>)</i>			
4-0	初始屏幕	Pid.	(253)	586		
4-1	PID P(比例带)	P.	(尸)	3.0		
4-2	PID 回差(P=OFF)	dF.	(JF)	20单位		
4-3	PID I(积分时间)	۱.	(;)	120		
4-4	PID D(微分时间)	d.	(己)	30		
4-5	PID 积分补偿(MR)	mr.	(5-)	0.0		
4-6	PID 超调抑制函数(SF)	SF.	(57)	0.40		
4-7	PID输出下限值	o_L.	(o_L)	0.0		
4-8	PID输出上限值	o_H.	(o_H)	100.0		
PID 6						
4-0	初始屏幕	Pid.	(P_d)	586		
4-1	PID P(比例带)	P.	(🖓)	3.0		
4-2	PID回差(P=OFF)	dF.	(3F)	20单位		
4-3	PID I(积分时间)	Ι.	(;)	120		
4-4	PID D(微分时间)	d.	(급)	30		
4-5	PID 积分补偿(MR)	mr.	()	0.0		
4-6	PID 超调抑制函数(SF)	SF.	(<u>5</u> F)	0.40		
4-7	PID 输出下限值	o_L.	(o_L)	0.0		
4-8	PID 输出上限值	o_H.	(<u></u> H)	100.0		
区域 PID						
4-10	初始屏幕	Pid.	(우급러)	<u>5</u> 88		
4-11	区域开/关	ZonE.	(<u>Eon</u> E)	of F		
4-12	区域1温度点	Z1SP.	(<u>3</u> 158)	0单位		
4-13	区域 2 温度点	Z2SP.	(2250)	0单位		
4-14	区域3温度点	Z3SP.	(<u>3</u> 35P)	0单位		
4-15	区域回差值	ZHYS.	(ERYS)	20单位		

屏幕号.	参数(项目)	/屏幕显示	ź	出厂值	设置值或选择项目	备注
5-0	初始屏幕	init.	(「う」と)	586		
5-1	设置曲线数	Ptn.	(PEn)	ч		
5-2	时间单位	tmUn.	(EāUn)	НĀ		
5-3	设置断电保护	SAVE.	(5.86)	OFF		
5-4	输入异常代码	So.	(50)	НLЗ		
5-5	量程选择	rAnG.	(-8-5)	OS		
5-6	输入信号单位	Unit.	(Unit)	c		
5-7	设置线性输入时的下限值	Sc_L.	(Sell)	0.0		
5-8	设置线性输入时的上限值	Sc_H.	(Sc_H)	100.0		
5-9	设置线性输入时小数点的位置	ScdP.	(Scd2)			
5-10	PV 偏移	PV_b.	(28_6)	0单位		
5-11	PV 滤波	PV_F.	(P8_F)	0		
5-12	调节特性	Act.	(865)	- 8		
5-13	比例周期	o_C.	(0_5)	Y:30 P:3		
5-14	设置输入SV的下限值	SV_L.	(58_1)	0.0		
5-15	设置输入SV的上限值	SV_H.	(58_8)	8000		
5-16	外部控制输入 2 代码	di2c.	(dīēc)	 		
5-17	外部控制输入 3 代码	di3c.	(4236)			
5-18	外部控制输入 4 代码	di4c.	(러근거는)	000		
5-19		E1_m.	(E + 6)			
5-20	EV1 回差	E1 d.	(E ; d)	5单位		
5-21	EV1 待命	E1 i.	$(E + \overline{L})$	1		
5-22	EV2 动作类型	 E2 m.	(62 5)	1.6		
5-23	EV2 回差	 E2 d.	(E2 d)	5单位		
5-24	 EV2 待命	E2 i.		1		
5-25	EV3 动作类型	E3 m.	(E3 5)			
5-26	EV3 回差	E3 d.	(E3 d)	5单位		
5-27	EV3 待命	E3 i.				
5-28	<u> </u>	do1c.				
5-29	状态输出 2 代码	do2c.	(doZc)	000		
5-30	状态输出 3 代码	do3c.	(do3c)	000		
5-31	状态输出 4 代码	do4c.	(doyc)	000		
5-32	模拟输出类型	Ao m.	(80.0)	PH		
5-33	模拟输出刻度下限	Ao L.	(80 1)	nn		
5-34	模拟输出刻度上限	Ao H.	(8o 8)	8000		
5-35	通信模式	comm.		Loc		
5-36	通信地址	Addr.	(8ddr)			
5-37	通信速度	bPS.	(525)	החקו		
5-38	通信数据格式	dAtA.	(3828)	 1 30		
5-39	开始字符	SchA.	(Sch)	525		
5-40	BCC 校验	bcc.	(bcc)			
5-41	时延	dELy.	(95739)	20		
5-42	通信内存模式	mEm.	(585)	EEP		
5-43	键锁	LocK.	(Locy)	oFF		

	<u>100%</u>			-										-
曲线编号														
开始SV值	90													
	50													
步数						_								
TS1 打开的步	80					_								
TS1 打开的时间														
	70													
TS1 关闭的步														
TS1 关闭的时间	60													
TS2 打开的步						_								
TS2 打开的时间	50					_								
TS2 天闭的步														
	40													
TS2 关闭的时间														
EV1	30													
E 1 (0														
EV2														
	~~													
EV3	20					-								
曲线执行的叙重														
<u> </u>	10													
ᅋᅊᅷᆸ														
PV启幼	0													
步编号		1	1	2	3		4	5	6		7	8	9	10
SV(目标值)														
步时间														
PID组号(0~6)														
PID 组号	1			>	 3		4	5	6		۲	戓 PID		
P			-		<u> </u>			0		_	N N N	_≪ 或 PID 开/	关	
		+									Σţ	或1温度d	<u>.</u>	
		+								\neg				
		+			 					-		~ - /皿/反片 まっ:9 座 !	-	
		-+								-		℁ ۵ 温度 ฅ ユロユ ☆	4	
手动枳分补偿(MR)										_	ЦЦ	吸回差值		
超调抑制函数									ļ					
调节输出上限值														
调节输出下限值														

★复制这些页面供您现场使用。

9. 规	格
-------------	---

-				
■ 显示				
● 显示方式	数字显示	: PV	红色 7段 LED 4 位	
		: SV	绿色 7 段LED 4 位	
		· PTN	绿色 7 段I FD 1 位	
		· CTED	绿色7段EED1位	
		. STEF	绿色/段LED2位	
	状态显示	: OUT	绿巴 LED 灯	
		: EV1~3 (3 points)	橘红色 LED 灯	
		: AT	绿色 LED 灯	
		: MAN	绿色 LED 灯	
		COM	绿色IFD灯	
		DO1 4 (4 maints)	绿色 LED 灯 纪色 LED 灯	
		. DO1~4 (4 points)	绿色 LED 为	
		: GUA	绿巴 LED 灯	
		: RUN	绿色 LED 灯(FIX	【调节时闪烁)
		: HLD	绿色 LED 灯	
		: 🥕 "上升"	绿色 LED 灯	
		: → "平台"	绿色 LED 灯	
		、、"下降"	绿色 I ED 灯	
			采测量范围的阳 4	
● 显示精度		:±(0.3%FS+1 单12)	,又测重氾固的限制	词,排除CJ误差。
● 确保显示精度的	り温度范围	$: 23^{\circ}C \pm 5^{\circ}C$		
● 显示分辨率		:不同的测量范围 (0.0	01,0.01,0.1和1)	
	5		201	
● 测量值显示范围	<u>5</u>	:测量范围的 -10% ~110)% 二共国日 210 - 600%	
		(Pt: -200~600 C 量)	示氾固定-210~680(
● 显示更新周期		: 0.25 秒		
● 输入刻度		:线性输入有效(电流和	印电压输入)	
		(-1999~9999,跨度10	~5000,小数点位置	可变)
■ :ひ署				
●★地沿業		:前面板上的8个按键(ENT GRP (PTN (STP) 🐨) 操作
		· 与测量范围相同 (在)	安定限制内)	,
● SV 设直氾围		. 可太测导范围内任音论	2. 平均1973) 2. 平均16375000000000000000000000000000000000000	
● 设置限制			비 개익 기 비가 티 기익 그 트 X	
		(下限1旦 < 上限1旦)		
● 键锁		: OFF, 1~3 (4种寺级)		
● 设置单位		: 传感器输入信号单位可	可选择℃ 或 ℉	
■ 输入				
● 输入类型		: 可选多种输入(TC, Pt,	mV, V) 和电流 (mA)	
● 执电偶		· 输入阻抗不低于500 kg	0	
			VI100 22	
		: 导线电阻影响范围1.2	uV/10 Ω	
		: 断偶保护功能		
		: 冷端补偿精度		在精度保持范围内 ±1°C
				周围温度 5~45°C ±2°C
		*1 :对于K,T	「和U型热电偶 -100℃	C以下, ±0.7% FS
		*2 : 对于B型打	丸电偶400°C(752°F、)以下,精度不准。
		·正常由流·0.25 mA		
• K.I.D.		. 北中阳不恝出 5 0 / 每	化 (二相引线应目右	相同的中限)
		:线电阻小胆山 3 22/母	33(二低11线应共有 5~2002年~	
		51线电阻 闪温 度的影响	呵(温度误差 <i>)</i>	
		最大0.7°C,10 Ω/每线		
		最大1.6°C,20Ω/每线		
		·-10-10 0-10 0-20	0-50 10-50 0-10	0mV DC
● 电压 (Ⅲ)		:-1-1, 0-1, 0-2, 0-5	, 1–5 , 0–10V DC	
●输入电阻		:不低于 500 kΩ	, . ,	
●电流		· 4_20 0_20m A DC (4	· 郭踤培 250 0 由阳)	
● 取样周期		· 0 25 秒		
		· · · · · ·		
● PV 滤波		: 0~100 秒		
● PV 偏移		:1999~2000 单位		
● 隔离		: 与系统和DI输入不隔离	离,与其他隔离	
■ 油井		:具有自动整定功能的专	专家PID调节	
			副含)	
● 调节特性	→ ∓ -→ /+	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	~~~ / (由阳各共)104 /	咸应弌各裁)
● 调节输出类型/	剎 疋值	. 職馬10 240V AC 2.5A SSR 驱动由压12V+1 5	(吧阻贝戰)1.0A(V DC(〒30mA)
		电流 4~20mA (页载甲	E阻个超过 600Ω)	
		电压 0~10V (负载电)	流个超过2mA)	
● 分辨率		: 大约1/8000		
● 输出精度		: ±1.0% FS (5~100%)		

● 调节输出 ● 调节输出特性 ● 隔离	比例带(P) 积分时间(I) 微分时间(D) 超调抑制函数 开/关动作回差 人工积分补偿 输出限值 比例周期 人工调节	: OFF或0.1~999.9% FS(当P=OFF,开-关式控制) : OFF或1~6000秒(当I=OFF,P或PD控制) : OFF或0.01~1.00 : 1~999 单位(当P=OFF时有效) : ±50.0%(当I=OFF时有效) : 下限值0.0~99.9%,上限值0.1~100.0% : 1~120秒(触点式和SSR驱动电压有效) : 0.0~100.0% 设定分辨率0.1 : RA/DA(由前面板按键设置) : 触点式输出全部隔离 SSR驱动电压、电流或电压输出与AO(模拟输出)不隔离,与其他隔离
■ 外部控制输入 (● 输入点的数量 ● 输入类型	DI)	:4 :边缘或电平输入(无,RUN/RST,HLD,ADV,FIX,开始曲线) DII固定运行/待机,DI2~4:无,HLD,ADV,FIX,开始曲线
 ◆ 输入信号 ◆ 输入保持时间 ● 隔离 ● 输入动作 		: 5V DC (0.5mA/1 输入) : 最小0.125秒 : 与输入和系统不隔离,与其它隔离。 : 无电压接触或集电极开路
 ■ 报警(EV) ● 触点式输出规格 ● 动作 ● 回差 ● 报警类型 	Ϋ́,	:常开(1A×3共用)240v交流1A(电阻负载) :开-关动作 ::1~999 单位(在输出报警期间) ::EV1,EV2和EV3可从以下16种类型中分别选择 无,上偏差,下偏差,上/下限偏差范围内,上/下限偏差范围外,上限绝对值,下限绝 对值,超量程,保持,确保平台,时间信号(2个),运行状态,跳步,结束,定值
● 报警设置范围:	绝对值警报: 偏差报警: 上/下限偏差范 上/下限偏差范	在测量范围内 上限偏差 –1999~2000 单位 , 下限偏差 –1999~2000单位 团外:0~2000 单位 团内: 0~2000 units
● 待命动作 ● 输出更新周期 ● 隔离		:EV1,EV2和EV3可从以下4种类型中分别选择 :NONE(不待命),1(上电时或RST RUN时待命),2(上电时,RST RUN或重置SV值时待 命),3(输入异常时无输出[调节模式]) :0.25 秒 :与其他输入隔离
 ■ 通信功能(选切 ● 通信类式 ● 同步方式 ● 通信地速 ● 通信地速度 ● 数据信时延 ● BCC校验方式 	N)	: RS-232C 或 RS-485 : RS-232C/3-线式半双工通信,RS-485/2-线式半双工多点(总线)通信 : 起-停式同步 : RS-232C/最长15m,RS-485/最长500m(视情况而定) : 1~255 : 1200,2400,4800,9600,19200 bps : 7 位,偶校验,1停止位或8位,无奇偶校验,1位停止位 : 1~100(0.512毫秒/单位) : 累加(ADD),累加取补码(ADD_two's cmp),异或(XOR)和无(None)
 ● 通信内存模式 ● 通信码 ● 通信协议 ● 通信端口 ● 可连接仪表的数 ● 隔离 ● 其它 	文量 5 入	: EEP, rAm 和 r_E (可选) : ASCII代码 : Shimaden标准协议或MODBUS协议 : COM1或COM2. : 1台/RS-232C , 31台/RS-485 (地址设置1~255) : 与其它输入和输出隔离 : 开始字符和BCC校验模式是可以选择的
 ■ 保以潮口(交以 ● 输出点的数量 ● 模拟输出的类型 ● 输出规格/标准 ● 输出精度 	₩ J <u>1</u>	:1 :可选择测量值,目标值(执行中的SV)或调节输出值 :4~20mA DC(负载电阻最大不超过300Ω) 0~10V DC(阻值负载最大电流不超过2mA) 0~10mV DC(输出电阻10Ω) :±0.3% FS(当输出为测量值(PV)时,精度为±0.6% FS)

 ● 刻度 ● 输出分辨率 ● 输出更新周期 ● 隔南 		: 在测量范围内或输出范围内(可以的反向) : 大约 1/10000 : 0.25 秒 : 调节输出时RLV时输出之间不隔离其他的隔离
 ▶ 兩面 ■ 状态输出(DO ● 数量 ● 输出类型 ● 输出规范/额定值)(选件) _直	: 调 [] 潮山时 P , I , VII , 潮山之间小隔离 , 兵他的隔离 : 4 : 无 , 超量程 , 保持 , 确保平台 , 时间信号 (2点) , 运行状态 , 步信号 , 结束信号 , 定值 : 达林顿集申极开路输出 , 申压 24 V/直流 (负载最大申流20mA) , 饱和申压状态输出 1 2V
● 输出更新周期 ● 隔离	-	: 0.25 秒 : 与其他输入和输出隔离
 ■程序 ● 曲线数 ● PID组数 ● 区域 PID组数 ● 区域 VID 组数 ● 区域 VID 组数 ● 区域 VID 组数 ● 设置定前 学 ● 设置定前 等率 ● 设百省 等 ● 世代 启动 ● 限子(Hold) ● 跳步(Adv) ● 断电保护 	ζ	 : 最多4 (可以设置为1,2或4) : 16~64(总步数 = 64) : 6 : 3 : 0~999 单位 : 0 小时 0 分~99 小时 59 分 或 0 分 0 秒~99 分 59 秒/1 步 : 1 分 或 1 秒 : ± (设置时间×0.02% + 0.25 秒) : SV值,步时间和PID组 : 2 点输出/曲线,时间设置范围内设置 : 最多9999 : ON/OFF : OFF, 1~999单位 : 前面板按键输入或外部控制输入(DI) : 前面板按键输入或外部控制输入(DI) : ON/OFF(步执行时间除外)
■ 通用规格 ● 数据存储 ● 环境条件		:非易失性存储器 (EEPROM)
● 储存温度	温度 湿度 海拔 空气等级 污染等级	: -10~50°C : 小于90% RH (没有冷凝) : 2000m 以下 : II : 2 : -20~65°C
● 电源电压		: 100~240V AC±10% 50/60Hz 24V AC/DC±10% (选件)
● 输入噪声滤除 ● 隔离由阳		: 正常模式下(50/60 Hz) 不小于50 dB 共模时(50/60 Hz)不低于130 dB
● 耐电压强度		 输入/输出端子和保护导体端子之间不低于500V DC 20 MΩ 输入/输出端子和保护导体端子之间不低于500V DC 20 MΩ :输入/输出端子和电源端子之间2300V AC/分钟
● 功率 ● 符合标准		输入/输出端子和保护导体端子之间1500V AC/分钟 :最大16VA/AC, 7W/DC
:	安全 EMC RoHS	: IEC61010-1 和 EN61010-1 : EN61326-1 : EN50581
 ●防护结构 ●外売材料 ●外形尺 ●面板厚度 ●安装尺寸 ●重量 		: 只有前面板具有防尘和滴水的结构(相当于IP66) : PPO (相当于UL94V-1) : 高96 ×宽96 × 深111mm (面板深度: 100mm) : 1~4mm : 高92 × 宽92mm : 约450g



PRINTED IN JAPAN