

方陣陣音句

宵伏酒雙

聞喘傍芋慕

FB400/FB900

All Rights Reserved, Copyright © 2004, RKC INSTRUMENT INC. **IMR01W07-C2**

云傍芋慕斤 FB400/FB900 嘸麼柴麻字議俊德主隈、宵伏歌方參式有伏方象 (垢殼室宝庁堀茅翌) 序佩傍等。
垢殼室宝庁堀議有伏方象、]咏、MODBUS 方象運算孔議傍等吉嘸麼字有伏喘講議]雙坪否、
萩歌芋總過議有伏聞喘傍芋慕 [?]雙井] (IMR01W04-EIC)。

1. 古 勳

方陣陣音句 FB400/FB900 (參和各陣陣音句) 辛參喘 RKC 宵伏賜 MODBUS 嘸麼柴麻字序佩方象議辺屋伏。総翌, 嗑有拍蛤續時扮]有伏議方象鹿新壓硬協議仇峽槽囉, 辛參序佩互堀有伏議 MODBUS 方象慮算孔議。

• 喘講有伏極箇
有伏極箇喘有伏 1 才有伏 2 曾伴狼由。有伏 1 極箇頁麼字有伏喘極箇。有伏 2 極箇埋準頁陣音句叙有伏喘極箇, 嚙勿辛參活律麼字有伏聞喘。

續有伏 2 極箇活律麼字有伏聞喘議魁裁, 萩歌芋總過議有伏聞喘傍芋慕 [?]雙井] (IMR01W04-EIC)。

• 喘講有伏俊箇
有伏 1 俊箇: RS-422A, RS-485, RS-232C
有伏 2 俊箇: RS-485
(有伏 1 律 RS-422A 議魁裁, 音媽聞喘有伏 2。)

2. 俊 惚

律阻契峭乾窮才契峭字句絞懶, 萩購僅云字句式巔律升崔議窮坳朔, 壅序佩俊惚才僅蝕。

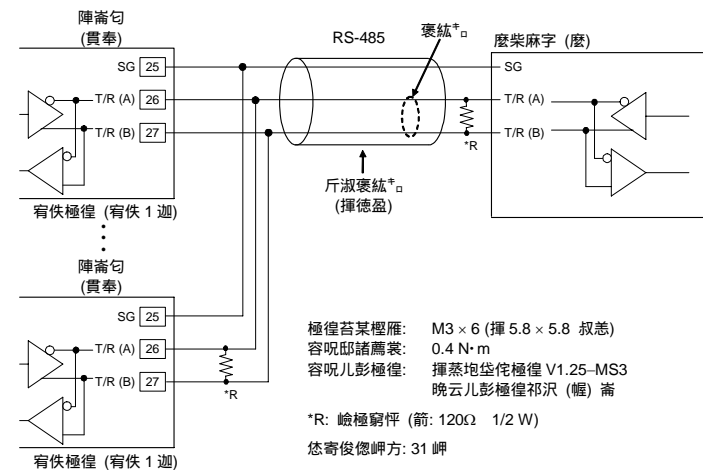
萩人薩徑失彈姥窮逝。

2.1 RS-485

■ 宵伏極箇催鷹才伏催坪否

極箇催鷹	伏催兆各	憲 催
25	喘器伏催俊仇	SG
26	辺屋伏方象	T/R (A)
27	辺屋伏方象	T/R (B)

■ 俊惚主隈

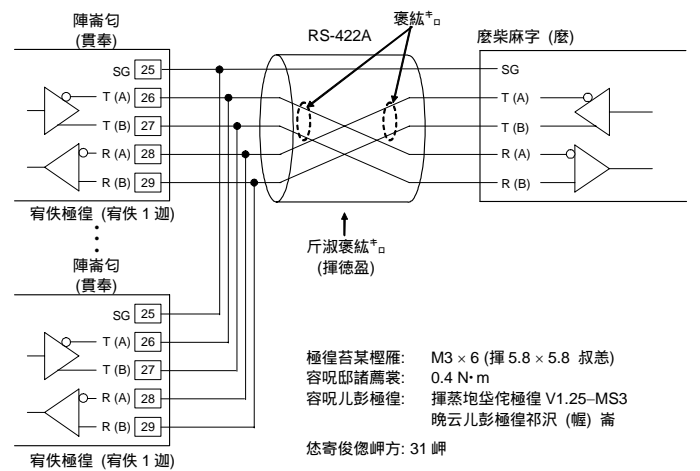


2.2 RS-422A

■ 宵伏極箇催鷹才伏催坪否

極箇催鷹	伏催兆各	憲 催	極箇催鷹	伏催兆各	憲 催
25	喘器伏催俊仇	SG	28	辺伏方象	R (A)
26	屋伏方象	T (A)	29	辺伏方象	R (B)
27	屋伏方象	T (B)			

■ 俊惚主隈

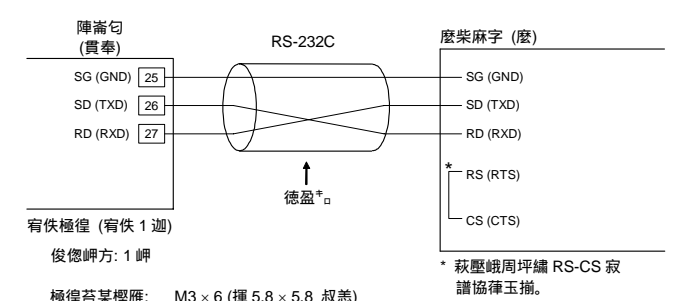


2.3 RS-232C

■ 宵伏極箇催鷹才伏催坪否

極箇催鷹	伏催兆各	憲 催
25	喘器伏催俊仇	SG (GND)
26	屋伏方象	SD (TXD)
27	辺伏方象	RD (RXD)

■ 俊惚主隈



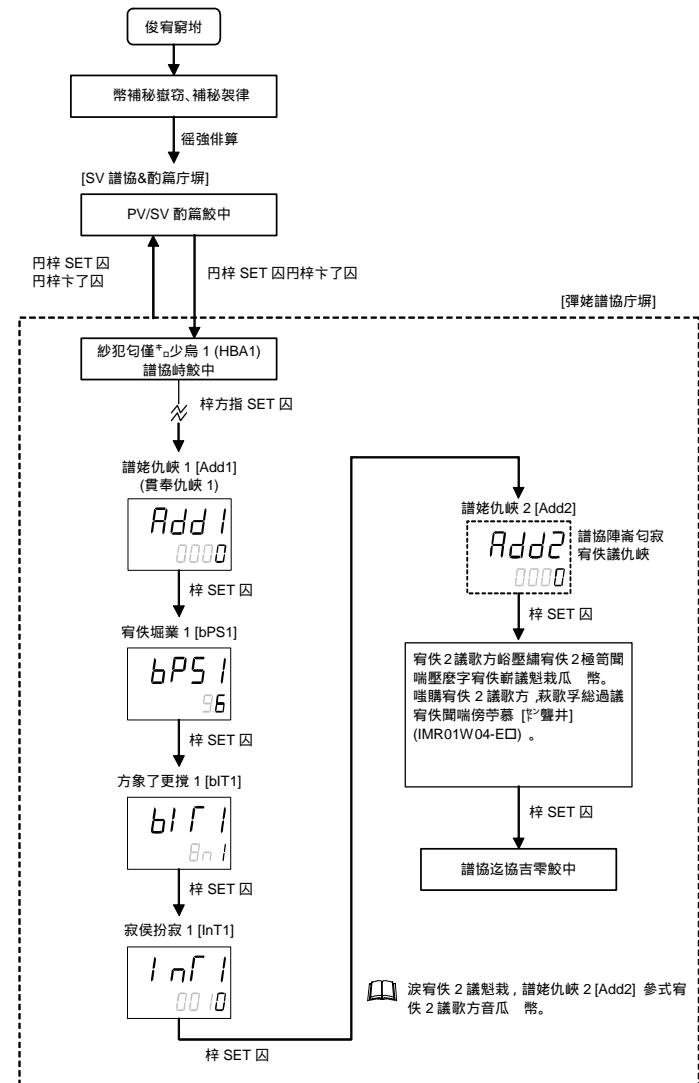
3. 譜 協

律阻壓陣音句 (貴奉) 才麼柴麻字 (麼) 岷叙序佩有伏, 傲勳譜協譜姥仇峽 (貴奉仇峽)、宵伏坳業、方象了更攪、參式寂侯扮寂。喘講有伏議協, 壓彈姥譜協庁堀譜協。

- 号鯉斬短喘議輔朕議歌方音瓜 幣。
- 必惚 1 蚩嶮參貧音序佩梓囚荷恬, 夸卦指 PV/SV 酌篇駁中。
- 皇何有伏歌方議協潤崩朔, 必惚續窮坳購僅開辛俊有、賜續併算 RUN/STOP 併算律匯肝 STOP 朔, 壅併算律 RUN, 夸延厚阻議協時喘井。

壓緩, 斤序佩有伏議魁裁傲勳譜協議歌方序佩傍等。喘講駁中荷恬式梓囚荷恬, 萩歌芋總過議酒叟荷恬傍芋慕 (IMR01W02-EIC)。

3.1 幣送殼夕



3.2 歌方議傍等

憲 催	兆 各	方象裝律	傍 等	竈皆時
Add1 (Add1)	譜姥仇峽 1 (貴奉仇峽 1)	0 ~ 99	壓謹坐方俊惚斷, 萩音助疑錄譜協。必惚議 MODBUS 譜協陣音句, 夸音序佩有伏。	0
bPS1 (bPS1)	有伏坳業 1	2.4: 2400 bps 4.8: 4800 bps 9.6: 9600 bps 19.2: 19200 bps 38.4: 38400 bps	萩囉俊惚議麼柴麻字 (麼) 議有伏坳業字據。	19.2
bit1 (bit1)	方象了更攪 1	歌芋方象了更攪燕	萩囉俊惚議麼柴麻字 (麼) 議方象了更攪字據。	8n1
lnT1 (lnT1)	寂侯扮寂 1*	0 ~ 250 ms	萩譜協嘸麼柴麻字字匯議寂侯扮寂海業。	10

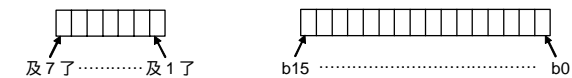
* 貴麼柴麻字窟僕賴恣悠併付憲議唯峭了, 欺續勳補* 併算嶮辺伏律峭 (陣音句辛參屋伏律峭) 議恣寄扮寂, 喇陣音句迦鳩隱。宸祥頁寂侯扮寂。必惚音議協寂侯扮寂, 夸音扮麼柴麻字迦珊短延攪辺伏奏議扮扮, 陣音句迦廝延攪屋伏奏, 宸嶮魁裁音媽虞鳩仇序佩有伏。萩譜協嘸麼柴麻字字匯議寂侯扮寂海業。

方象了	謎甜了	唯峭了	方象了	謎甜了	唯峭了		
8n1	8	淚	1	7n1 ^a	7	淚	1
8n2	8	淚	2	7n2 ^a	7	淚	2
8E1	8	甜方	1	7E1 ^a	7	甜方	1
8E2	8	甜方	2	7E2 ^a	7	甜方	2
8o1	8	謎方	1	7o1 ^a	7	謎方	1
8o2	8	謎方	2	7o2 ^a	7	謎方	2

^a MODBUS 有伏扮譜協淚井。

4. 宵伏方象匯誓

- MODBUS 篠廣句仇峽
HEX: 16 序音方 DEC: 10 序音方
- 奉來
RO: 峪辛參響電方象
RW: 辛參響電參式巫秘方象
- 方象
RKC 宵伏
7 了議 ASCII 旗鷹方象
- MODBUS
16 了方象



■ 宵伏方象 (RKC 宵伏 / MODBUS)

No.	兆 各	RKC 宵伏紛艶憲	MODBUS 篠廣句仇峽 HEX DEC	奉來	方象裝律	竈皆時
1	侏催旗鷹	ID	— —	RO	侏催付憲旗鷹	—
2	震楚時 (PV) 酌篇	M1	0000 0	RO	補秘震業和]~ 補秘震業貧]	—
3	窮送殊露句 1 (CT1) 補秘時酌篇	M3	0001 1	RO	CTL-6-P-N 議魁裁: 0.0 ~ 30.0A	—
4	窮送殊露句 2 (CT2) 補秘時酌篇	M4	0002 2	RO	CTL-12-S56-10L-N 議魁裁: 0.0 ~ 100.0 A	—
5	譜協時 (SV) 酌篇	MS	0003 3	RO	譜協]、嫌和]~ 譜協]、嫌貧]	—
6	核殼譜協 (RS) 補秘時酌篇	S2	0004 4	RO	譜協]、嫌和]~ 譜協]、嫌貧]	—
7	僅* 彝裝酌篇	B1	0005 5	RO	0: OFF 1: ON	—
8	蝕業都澄窮坪補秘議僅* 彝裝酌篇	B2	0006 6	RO	0: OFF 1: ON	—
9	翌何議彝裝伏催 1 彝裝酌篇	AA	0007 7	RO	0: OFF 1: ON	—
10	翌何議彝裝伏催 2 彝裝酌篇	AB	0008 8	RO	—	—
11	翌何議彝裝伏催 3 彝裝酌篇	AC	0009 9	RO	—	—
12	翌何議彝裝伏催 4 彝裝酌篇	AD	000A 10	RO	—	—
13	紗犯句僅*、少鳥 1 (HBA1) 彝裝酌篇	AE	000B 11	RO	0: OFF 1: ON	—
14	紗犯句僅*、少鳥 2 (HBA2) 彝裝酌篇	AF	000C 12	RO	—	—
15	荷恬補電時 (MV1) 酌篇 [紗犯迦]	O1	000D 13	RO	PID 陣音、紗犯絕拔 PID 陣音議魁裁: -5.0 ~ +105.0 % 壓了崔曳前陣音新喘蝕業都澄窮坪 (FBR) 補秘議魁裁: 0.0 ~ 100.0 %	—
16	荷恬補電時 (MV2) 酌篇 [絕拔迦]	O2	000E 14	RO	-5.0 ~ +105.0 %	—
17	危列旗鷹	ER	000F 15	RO	RKC 宵伏議魁裁 1: 距尻方象岷械 2: 姥芸岷械 4: A/D 延算窮掛岷械 32: 喘薩方象岷械 128: 酌篇扮總岷械 256: 殼會岷械 (均觸) 2048: 殼會岷械 (殼會壓峇佩) MODBUS 議魁裁 了方象 b0: 距尻方象岷械 b1: 姥芸岷械 b2: A/D 延算窮掛岷械 b3: 音聞喘 b4: 音聞喘 b5: 喘薩方象岷械 b6: 音聞喘 b7: 酌篇扮總岷械 b8: 殼會岷械 (均觸) b9: 音聞喘 b10: 音聞喘 b11: 殼會岷械 (殼會壓峇佩) b12 ~ b15: 音聞喘 方象 0: OFF 1: ON [10 序音燕 : 0 ~ 4095]	—

接上页

No.	名称	RKC通信识别符	MODBUS寄存器地址		属性	数据范围	出厂值
			HEX	DEC			
18	数字输入 (DI) 状态监视	L1	0010	16	RO	RKC 通信的场合 第 1 位: DI 1 的状态 第 2 位: DI 2 的状态 第 3 位: DI 3 的状态 第 4 位: DI 4 的状态 第 5 位: DI 5 的状态 第 6 位: DI 6 的状态 第 7 位: DI 7 的状态 数据 0: 断开 1: 闭合 MODBUS 的场合 位数据 b0: DI 1 的状态 b1: DI 2 的状态 b2: DI 3 的状态 b3: DI 4 的状态 b4: DI 5 的状态 b5: DI 6 的状态 b6: DI 7 的状态 b7~b15: 不使用 数据 0: 断开 1: 闭合 [10 进制表现: 0~127]	—
19	输出状态监视	Q1	0011	17	RO	RKC 通信的场合 第 1 位: OUT1 的状态 第 2 位: OUT2 的状态 第 3 位: DO1 的状态 第 4 位: DO2 的状态 第 5 位: DO3 的状态 第 6 位: DO4 的状态 第 7 位: 不使用 数据 0: OFF 1: ON MODBUS 的场合 位数据 b0: OUT1 的状态 b1: OUT2 的状态 b2: DO1 的状态 b3: DO2 的状态 b4: DO3 的状态 b5: DO4 的状态 b6~b15: 不使用 数据 0: OFF 1: ON [10 进制表现: 0~63]	—
20	运行模式状态监视	L0	0012	18	RO	RKC 通信的场合 第 1 位: STOP (控制停止中) 第 2 位: RUN (控制中) 第 3 位: 手动模式 ¹ 第 4 位: 远程模式 ¹ 第 5 位~第 7 位: 不使用 数据 0: OFF 1: ON MODBUS 的场合 位数据 b0: STOP (控制停止中) b1: RUN (控制中) b2: 手动模式 ¹ b3: 远程模式 ¹ b4~b15: 不使用 数据 0: OFF 1: ON [10 进制表现: 0~15]	—
21	存储区域运行经过时间监视	TR	0013	19	RO	0 分 00 秒~199 分 59 秒或 0 小时 00 分~99 小时 59 分 ²	—
22	累计工作时间监视	UT	0014	20	RO	0~19999 小时	—
23	周围温度峰值保持值监视	Hp	0015	21	RO	-10.0~+100.0 °C	—
24	功率前馈输入值监视	HM	0016	22	RO	0.0~160.0 % 显示对负载的额定电压的%	—
25	备份存储器状态监视	EM	0017	23	RO	0: RAM 与备份存储器的内容不一致 1: RAM 与备份存储器的内容一致	—
26	ROM 版本监视	VR	—	—	RO	被搭载的 ROM 版本	—
27	不使用	—	0018	24	—	—	—
28	不使用	—	0019	25	—	—	—
29	不使用	—	001A	26	—	—	—
30	不使用	—	001B	27	—	—	—
31	不使用	—	001C	28	—	—	—
32	不使用	—	001D	29	—	—	—
33	不使用	—	001E	30	—	—	—
34	不使用	—	001F	31	—	—	—
35	切换 PID/AT	G1	0020	32	RW	0: PID 控制 1: 实行自动演算 (AT)	0
36	切换自动/手动	J1	0021	33	RW	0: 自动模式 1: 手动模式	0
37	切换远程/本地	C1	0022	34	RW	0: 本地模式 1: 远程模式	0

¹ 在用手动模式运行中, 即使切换远程/本地为「1: 远程模式」的场合, 也成为手动模式「1: ON」、远程模式「0: OFF」。
² 数据范围因保温时间单位而不同。
RKC 通信: 0:00~199:59 (分:秒) 或 0:00~99:59 (小时:分)
MODBUS: 0~11999 秒或 0~5999 分

No.	名称	RKC通信识别符	MODBUS寄存器地址		属性	数据范围	出厂值
			HEX	DEC			
38	切换 RUN/STOP	SR	0023	35	RW	0: RUN (控制开始) 1: STOP (控制停止)	0
39	切换存储区域	ZA	0024	36	RW	1~8	1
40	解除联锁	IL	0025	37	RW	0: 解除联锁 (实行/状态) 1: 联锁状态 「1」用于监视。请不要进行写入。	0
41	外部的状态信号 1 设定值 (EV1) ★	A1	0026	38	RW	偏差: -输入量程~+输入量程	50
42	外部的状态信号 2 设定值 (EV2) ★	A2	0027	39	RW	输入值或设定值: 输入刻度下限~ 输入刻度上限	50
43	外部的状态信号 3 设定值 (EV3) ★	A3	0028	40	RW	操作输出值 (MV1 或 MV2): -5.0~+105.0 %	50
44	外部的状态信号 4 设定值 (EV4) ★	A4	0029	41	RW	操作输出值 (MV1 或 MV2): -5.0~+105.0 %	50
45	控制回路断线警报 (LBA) 时间 ★	A5	002A	42	RW	0~7200 秒 (0: 无功能)	480
46	LBA 不感带 ★	N1	002B	43	RW	0~输入量程	0
47	设定值 (SV) ★	S1	002C	44	RW	设定限幅下限~ 设定限幅上限	TC/RTD 输入: 0 °C V/I 输入: 0.0 %
48	比例带 [加热侧] ★	P1	002D	45	RW	热电偶输入 (TC)/ 测温电阻输入 (RTD): 0~输入量程 ¹ (单位: °C) 电压 (V) 输入/电流 (I) 输入: 输入量程的 0.0~1000.0 % (0, 0.0, 0.00: 二位动作)	TC/RTD 输入: 30 V/I 输入: 30.0
49	积分时间 [加热侧] ★	I1	002E	46	RW	PID 控制、加热冷却 PID 控制的场合: 0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PD 控制) 位置比例控制的场合: 1~3600 秒或 0.1~1999.9 秒 ²	240
50	微分时间 [加热侧] ★	D1	002F	47	RW	0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PI 控制)	60
51	控制应答参数 ★	CA	0030	48	RW	0: Slow 1: Medium 2: Fast	PID 控制、位置比例控制: 0 加热冷却 PID 控制: 2
52	比例带 [冷却侧] ★	P2	0031	49	RW	热电偶输入 (TC)/ 测温电阻输入 (RTD): 1~输入量程、 0.1~输入量程 或 0.01~输入量程 ¹ (单位: °C) 电压 (V) 输入/电流 (I) 输入: 输入量程的 0.1~1000.0 %	30
53	积分时间 [冷却侧] ★	I2	0032	50	RW	0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PD 控制)	240
54	微分时间 [冷却侧] ★	D2	0033	51	RW	0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PI 控制)	60
55	交叠/不感带 ★	V1	0034	52	RW	热电偶输入 (TC)/ 测温电阻输入 (RTD): -输入量程~+输入量程 (单位: °C) 电压 (V) 输入/电流 (I) 输入: 输入量程的 -100.0~+100.0 % 如果设定为负值 (-), 则成为交叠。但是, 交叠范围为比例带的范围内。	0
56	手动复位 ★	MR	0035	53	RW	-100.0~+100.0 %	0.0
57	设定变化率限幅上升 ★	HH	0036	54	RW	0~输入量程/单位时间 * (0: 无功能)	0
58	设定变化率限幅下降 ★	HL	0037	55	RW	*单位时间: 60 秒 (出厂值)	0
59	区域保温时间 ★	TM	0038	56	RW	0 00 秒~199 分 59 秒或 0 小时 00 分~99 小时 59 分 ³	RKC: 0:00 MODBUS: 0
60	连接对象区域号码 ★	LP	0039	57	RW	0~8 (0: 无连接)	0

★: 对应存储区域的数据
¹ 小数点位置因小数点位置的设定而不同。
² 小数点位置因积分/微分时间的小数点位置的设定而不同。
³ 数据范围因保温时间单位而不同。
RKC 通信: 0:00~199:59 (分:秒) 或 0:00~99:59 (小时:分)
MODBUS: 0~11999 秒或 0~5999 分

No.	名称	RKC通信识别符	MODBUS寄存器地址		属性	数据范围	出厂值
			HEX	DEC			
61	加热器断线警报 1 (HBA1) 设定值	A7	003A	58	RW	CTL-6-P-N 的场合: 0.0~30.0 A (0.0: 无功能) CTL-12-S56-10L-N 的场合: 0.0~100.0 A (0.0: 无功能)	0.0
62	加热器断线判断点 1	NE	003B	59	RW	加热器断线警报 1 (HBA1) 设定值的 0.0~100.0 % (0.0: 加热器断线判断无效)	30.0
63	加热器溶着判断点 1	NF	003C	60	RW	加热器断线警报 1 (HBA1) 设定值的 0.0~100.0 % (0.0: 加热器溶着判断无效)	30.0
64	加热器断线警报 2 (HBA2) 设定值	A8	003D	61	RW	CTL-6-P-N 的场合: 0.0~30.0 A (0.0: 无功能) CTL-12-S56-10L-N 的场合: 0.0~100.0 A (0.0: 无功能)	0.0
65	加热器断线判断点 2	NH	003E	62	RW	加热器断线警报 2 (HBA2) 设定值的 0.0~100.0 % (0.0: 加热器断线判断无效)	30.0
66	加热器溶着判断点 2	NI	003F	63	RW	加热器断线警报 2 (HBA2) 设定值的 0.0~100.0 % (0.0: 加热器溶着判断无效)	30.0
67	PV 偏置	PB	0040	64	RW	-输入量程~+输入量程	0
68	PV 数字滤波器	F1	0041	65	RW	0.0~100.0 秒 (0.0: 无功能)	0.0
69	PV 比率	PR	0042	66	RW	0.500~1.500	1.000
70	PV 低输入切去	DP	0043	67	RW	输入量程的 0.00~25.00 %	0.00
71	RS 偏置	RB	0044	68	RW	-输入量程~+输入量程	0
72	RS 数字滤波器	F2	0045	69	RW	0.0~100.0 秒 (0.0: 无功能)	0.0
73	RS 比率	PR	0046	70	RW	0.001~9.999	1.000
74	比例周期 [加热侧]	T0	0047	71	RW	0.1~100.0 秒 M: 继电器接点输出 V: 电压脉冲输出 T: 三端双向可控硅开关 元件输出 D: 开路集电极输出	M 输出: 20.0 V、T、D 输出: 2.0
75	比例周期 [冷却侧]	T1	0048	72	RW	0.1~100.0 秒 M 输出: 20.0 V、T、D 输出: 2.0	M 输出: 20.0 V、T、D 输出: 2.0
76	手动操作输出值	ON	0049	73	RW	PID 控制的场合: 输出限幅下限 (MV1) ~输出限幅上限 (MV1) 加热冷却 PID 控制的场合: ~输出限幅上限 (MV2) ~输出限幅上限 (MV1) (-105.0~+105.0 %) 在位置比例控制中有开度反馈电阻 (FBR) 输入的场合: 输出限幅下限 (MV1) ~输出限幅上限 (MV1)	0.0
77	设定锁定等级	LK	004A	74	RW	RKC 通信的场合 第 1 位: 设定值 (SV)/外部的状态信号设定值 (EV1~EV4) 除外的项目 第 2 位: 外部的状态信号设定值 (EV1~EV4) 第 3 位: 设定值 (SV) 第 4 位~第 7 位: 不使用 数据 0: 可以设定 1: 不可以设定 (锁定) MODBUS 的场合 位数据 b0: 设定值 (SV)/外部的状态信号设定值 (EV1~EV4) 除外的项目 b1: 外部的状态信号设定值 (EV1~EV4) b2: 设定值 (SV) b3~b15: 不使用 数据 0: 可以设定 1: 不可以设定 (锁定) [10 进制表现: 0~7]	0
78	工程技术模式	—	—	—	—	—	—
79	有关数据, 请参照另册的通信使用说明书 [详细版] (IMR01W04-E1)。	—	—	—	—	—	—
205	启动演算 (ST)	ST	00CB	203	RW	0: 不使用启动演算 (ST) 1: 实行 1 回 2: 每回实行	0
207	工程技术模式	—	—	—	—	—	—
208	有关数据, 请参照另册的通信使用说明书 [详细版] (IMR01W04-E1)。	—	—	—	—	—	—
211	自动升温学习	Y8	00D1	209	RW	0: 无功能 1: 学习	1
212	自动升温学习	Y8	00D1	209	RW	0: 无功能 1: 学习	1
213	工程技术模式	—	—	—	—	—	—
214	有关数据, 请参照另册的通信使用说明书 (IMR01W04-E1) [详细版]。	—	—	—	—	—	—
226	工程技术模式	—	—	—	—	—	—

■ 存储区域数据 (MODBUS)

寄存器地址 0500H~0514H 在确认以及变更属于存储区域的设定值的场合使用。

No.	名称	MODBUS寄存器地址		属性	数据范围	出厂值
		HEX	DEC			
1	设定存储区域号码	0500	1280	RW	1~8	1
2	外部的状态信号 1 设定值 (EV1)	0501	1281	RW	偏差: -输入量程~+输入量程	50
3	外部的状态信号 2 设定值 (EV2)	0502	1282	RW	输入值或设定值: 输入刻度下限~ 输入刻度上限	50
4	外部的状态信号 3 设定值 (EV3)	0503	1283	RW	操作输出值 (MV1 或 MV2): -5.0~+105.0%	50
5	外部的状态信号 4 设定值 (EV4)	0504	1284	RW	操作输出值 (MV1 或 MV2): -5.0~+105.0%	50
6	控制回路断线警报 (LBA) 时间	0505	1285	RW	0~7200 秒 (0: 无功能)	480
7	LBA 不感带	0506	1286	RW	0~输入量程	0
8	设定值 (SV)	0507	1287	RW	设定限幅下限~ 设定限幅上限	TC/RTD 输入: 0 °C V/I 输入: 0.0 %
9	比例带 [加热侧]	0508	1288	RW	热电偶输入 (TC)/ 测温电阻输入 (RTD): 0~输入量程 ¹ (单位: °C) 电压 (V) 输入/电流 (I) 输入: 输入量程的 0.0~1000.0 % (0, 0.0: 二位动作)	30
10	积分时间 [加热侧]	0509	1289	RW	PID 控制、加热冷却 PID 控制的场合: 0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PD 控制) 位置比例控制的场合: 1~3600 秒或 0.1~1999.9 秒 ²	240
11	微分时间 [加热侧]	050A	1290	RW	0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PI 控制)	60
12	控制应答参数	050B	1291	RW	0: Slow 1: Medium 2: Fast	PID 控制、位置比例控制: 0 加热冷却 PID 控制: 2
13	比例带 [冷却侧]	050C	1292	RW	热电偶输入 (TC)/ 测温电阻输入 (RTD): 1~输入量程、 0.1~输入量程 或 0.01~输入量程 ¹ (单位: °C) 电压 (V) 输入/电流 (I) 输入: 输入量程的 0.1~1000.0 %	30
14	积分时间 [冷却侧]	050D	1293	RW	0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PD 控制)	240
15	微分时间 [冷却侧]	050E	1294	RW	0~3600 秒或 0.0~1999.9 秒 ² (0, 0.0: PI 控制)	60
16	交叠/不感带	050F	1295	RW	热电偶输入 (TC)/ 测温电阻输入 (RTD): -输入量程~+输入量程 (单位: °C) 电压 (V) 输入/电流 (I) 输入: 输入量程的 -100.0~+100.0 % 如果设定为负值 (-), 则成为交叠。但是, 交叠范围为比例带的范围内。	0
17	手动复位	0510	1296	RW	-100.0~+100.0 %	0.0
18	设定变化率限幅上升	0511	1297	RW	0~输入量程/单位时间 * (0: 无功能)	0
19	设定变化率限幅下降	0512	1298	RW	* 单位时间: 60 秒 (出厂值)	0
20	区域保温时间	0513	1299	RW	0~11999 秒或 0~5999 分 数据范围因保温时间单位而不同。	0
21	连接对象区域号码	0514	1300	RW	0~8 (0: 无连接)	0
22	不使用	0515	1301	—	—	—

¹ 小数点位置因小数点位置的设定而不同。
² 小数点位置因积分/微分时间的小数点位置的设定而不同。

有关 MODBUS 数据转换功能, 请参照另册的通信使用说明书 [详细版] (IMR01W04-EC)。

MODBUS 是 Schneider Electric 的注册商标。
另外, 在本说明书中记载的公司名称或商品名称, 一般为各公司的商标或登录商标。

RKC 理化工业株式会社
RKC INSTRUMENT INC.

公司总部: 日本東京都大田区久が原 5-16-6 邮政编码: 146-8515
电话: 03-3751-9799 (+81 3 3751 9799)
电子信箱: info@rkinst.co.jp
传真: 03-3751-8585 (+81 3 3751 8585) MAY 2005