

表一 输入类型与测量范围选择表

输入类型	测量范围	温度范围	精度
热电偶	R r1 0 ~1700 °C	0 ~3100 °C	F
	K1 K1 -199.9 ~400.0 °C	-300 ~700 °C	F
	K2 K2 0 ~1200 °C	0 ~2200 °C	F
	K3 K3 0.0 ~300.0 °C	0 ~600 °C	F
	K4 K4 0.0 ~800.0 °C	0 ~1500 °C	F
	J j1 0.0 ~600.0 °C	0 ~1100 °C	F
	J j2 0.0 ~600.0 °C	0 ~1100 °C	F
	T t1 -199.9 ~200.0 °C	-300 ~400 °C	F
	E e1 0 ~700 °C	0 ~1300 °C	F
	S s1 0 ~1700 °C	0 ~3100 °C	F
	U U1 -199.9 ~200.0 °C	-300 ~400 °C	F
	N n1 0 ~1300 °C	0 ~2300 °C	F
	*1 B b1 0 ~1800 °C	0 ~3300 °C	F
	WR5-26 p26 0 ~2300 °C	0 ~4200 °C	F
	PL11 0 ~1300 °C	0 ~2300 °C	F
铂电阻	Pt100 P1 -200 ~600 °C	-300 ~1100 °C	F
	JIS/IEC P2 -100.0 ~200.0 °C	-150.0 ~400.0 °C	F
	P3 0.0 ~100.0 °C	0.0 ~200.0 °C	F
	P4 -50.0 ~50.0 °C	-60.0 ~120.0 °C	F
	P5 -100.0 ~300.0 °C	-150.0 ~600.0 °C	F
	P6 -199.9 ~300.0 °C	-300 ~600 °C	F
	P7 -199.9 ~600.0 °C	-300 ~1100 °C	F
	P8 0 ~230 °C	0 ~450 °C	F
电压	JPt100 Jp1 -200 ~500 °C	-300 ~900 °C	F
	Jp2 -100.0 ~200.0 °C	-150.0 ~400.0 °C	F
	Jp3 0.0 ~100.0 °C	0.0 ~200.0 °C	F
	Jp4 -50.0 ~50.0 °C	-60.0 ~120.0 °C	F
	Jp5 -100.0 ~300.0 °C	-150 ~600.0 °C	F
	Jp6 -199.9 ~300.0 °C	-300 ~600 °C	F
	Jp7 -199.9 ~600.0 °C	-300 ~900 °C	F
	Jp8 0 ~230 °C	0 ~450 °C	F
电压	M1 M1 0 ~10 mV	显示可编程范围: -1999 ~ 9999	
	M2 M2 0 ~100 mV		
	M3 M3 -10 ~10 mV		
	M4 M4 0 ~20 mV		
	M5 M5 0 ~50 mV		
电压	V1 V1 1 ~5 V	上下限之差: 10 ~ 10000	
	V2 V2 0 ~5 V		
	V3 V3 -1 ~1 V	小数点可设: 无, 0.1, 0.01, 0.001	
	V4 V4 0 ~1 V		
	V5 V5 0 ~2 V		
	V6 V6 0 ~10 V		
电流	Ma1 Ma1 4 ~20 mA		
	Ma2 Ma2 0 ~20 mA		

*1 B型热电偶400℃以下精度不做标定。
 注1: 改变量程时, 仪表的全部参数将被初始化, 须重新设置。
 注2: 量程选择需与仪表输入一致。
 注3: 注意新国标铂电阻 (Pt100) 与旧铂电阻 (JPt100) 的区别。

按键说明:

- 在窗口群内**, 按此键跳到下一个窗口; 在基本窗口按住 3 秒即可由跳至 1-0 窗口群。在其它窗口群的顶级窗口中, 按住 3 秒可以回到基本窗口。
- 在 0-1A 窗口按住 3 秒即可返回 0-1 窗口。
- 在各窗口中, 保存设定后的参数, 最后一位小数点闪烁即会熄灭。
- 在 0-1 窗口按住 3 秒即可进入 0-1A 窗口。
- 在 0-2 窗口中, 按住 3 秒后则转换成手动调节输出; 再按住 3 秒后, 则恢复为自动调节。
- 可以在设定窗口中, 来递减/增设定值, 最后一位小数点闪烁。
- 若在 PROG 窗口, 可以选择所要设定的 STEP 窗口。

表二 报警动作方式表

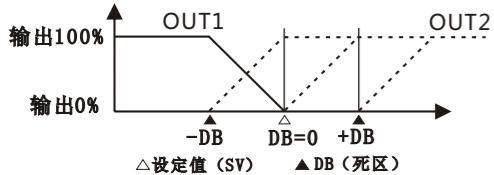
模式	动作方式说明
non	未分配
Ha	上限绝对值报警
LA	下限绝对值报警
So	超量程报警
HD	上偏差报警
Ld	下偏差报警
Id	偏差内报警
od	偏差外报警
Run	RUN信号
ct1	CT1断线/回路报警
ct2	CT2断线/回路报警

表三 双自由度PID

- 单自由度PID**
 A=1, B=1, 比例和微分先行。用于定值控制。
 A=1, B=0, 比例先行或A=0, B=1, 微分先行。对SV变化的响应滞后, 过冲小; 斜坡控制, 跟踪滞后。
 A=0, B=0, 偏差PID。跟踪性好, 用于串级控制。
- 双自由度PID**
 A=任意值, B=0, 比例先行型; A=任意值, B=任意值, 比例微分先行型。用于对过冲和目标跟踪同时具有一定要求的控制系统。
 减少A值可提高对SV变化的响应速度; 增加A值可减小因SV变化引起的过冲。减少B值可提高斜坡的跟踪性能; 增加B值可减小斜坡末端的过冲。

双输出应用说明

1) 输出1: RA (加热)/输出2: DA (冷却) 作用



2) 输出1: RA (加热)/输出2: RA (加热) 作用

