

- **0** – STOP;
- **1** – RUN;
- **2** – MAN.

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений				
<i>d int</i>	Период анализа динамики изменения сигнала	0112	R/W	UINT16	0...30				
<i>d ind</i>	Дельта динамики сигнала	0113	R/W	FLOAT32	0.2...DeltaSens*				
<i>bArr</i>	Подключение барьера искрозащиты	0115	R/W	UINT16	<table border="1"> <tr> <td>oFF</td><td>0</td></tr> <tr> <td>on</td><td>1</td></tr> </table>	oFF	0	on	1
oFF	0								
on	1								
<i>Eor1 Pa int</i>	Значение точки 1 корректировки входа	0116	R/W	FLOAT32	oFF, SensMin...SensMax*				
<i>Eor1 oFFSet</i>	Смещение для точки 1 корректировки входа	0118	R/W	FLOAT32	oFF, SensMin...SensMax*				
<i>Eor1 CLR</i>	Сброс коррекции точки 1	011A	R/W	UINT16	<table border="1"> <tr> <td>0</td><td>0</td></tr> <tr> <td>1</td><td>1</td></tr> </table>	0	0	1	1
0	0								
1	1								
<i>Eor2 Pa int</i>	Значение точки 2 корректировки входа	011B	R/W	FLOAT32	oFF, SensMin...SensMax*				
<i>Eor2 oFFSet</i>	Смещение для точки 2 корректировки входа	011D	R/W	FLOAT32	oFF, SensMin...SensMax*				
<i>Eor2 CLR</i>	Сброс коррекции точки 2	011F	R/W	UINT16	<table border="1"> <tr> <td>0</td><td>0</td></tr> <tr> <td>1</td><td>1</td></tr> </table>	0	0	1	1
0	0								
1	1								
<i>Eor3 Pa int</i>	Значение точки 3 корректировки входа	0120	R/W	FLOAT32	oFF, SensMin...SensMax*				
<i>Eor3 oFFSet</i>	Смещение для точки 3 корректировки входа	0122	R/W	FLOAT32	oFF, SensMin...SensMax*				
<i>Eor3 CLR</i>	Сброс коррекции точки 3	0124	R/W	UINT16	<table border="1"> <tr> <td>0</td><td>0</td></tr> <tr> <td>1</td><td>1</td></tr> </table>	0	0	1	1
0	0								
1	1								
Выход 1 (общее)									
<i>SP</i>	Уставка регулятора на выходе	0200	R/W	FLOAT32	<i>SPLo ... SPH</i>				
<i>SPLo</i>	Нижняя граница уставки	0202	R/W	FLOAT32	SensMin*... <i>SPH</i>				
<i>SPH</i>	Верхняя граница уставки	0204	R/W	FLOAT32	SensMin*... <i>SPH</i>				
<i>out.P</i>	Положение задвижки	0206	R/W	FLOAT32	0...100.0				
<i>LbA</i>	Время диагностики обрыва контура	0208	R/W	UINT16	oFF 1...9999 c				
<i>LbB</i>	Ширина зоны диагностики обрыва контура	0209	R/W	FLOAT32	0...DeltaSens*				
<i>R-EC</i>	Автоматическое восстановление после аварии	020B	R/W	UINT16	oFF 1...999 c				
<i>blCP</i>	Блокировка регулятора при обрыве датчика положения	020C	R/W	UINT16	<table border="1"> <tr> <td>oFF</td><td>0</td></tr> <tr> <td>on</td><td>1</td></tr> </table>	oFF	0	on	1
oFF	0								
on	1								

Продолжение таблицы 3

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений
Выход 1 (дискретный)					
<i>LoLd</i>	Тип логики работы ЛУ	0220	R/W	UINT16	oFF 0 HP id 4 CP id 5
<i>Hyst</i>	Гистерезис	0221	R/W	FLOAT32	0...DeltaSens*
<i>dOn</i>	Задержка включения компаратора	0223	R/W	UINT16	0...250 c
<i>dOFF</i>	Задержка выключения компаратора	0224	R/W	UINT16	0...250 c
<i>HoFF</i>	Минимальное время удержания компаратора в состоянии включено	0225	R/W	UINT16	0...250 c
<i>HoFF</i>	Минимальное время удержания компаратора в состоянии выключено	0226	R/W	UINT16	0...250 c
<i>EntP</i>	Период управляющих импульсов для ручного управления	0227	R/W	UINT16	1...250 c
Выход 1 (аналоговый)					
<i>LoAR</i>	Тип логики работы ЛУ	0260	R/W	UINT16	oFF 0 CP id 1 HP id 2
<i>out.L</i>	Нижняя граница выходного значения выхода	0263	R/W	FLOAT32	SensMin...SensMax*
<i>out.H</i>	Верхняя граница выходного значения выхода	0265	R/W	FLOAT32	SensMin...SensMax*
<i>Err.R</i>	Безопасное состояние выхода в режиме Авария	0267	R/W	UINT16	Hi 0 Lo 1
Выход 1 (ПИД-регулятор)					
<i>P idP</i>	Полоса пропорциональности ПИД-регулятора	0280	R/W	FLOAT32	0.001...9999
<i>P idI</i>	Интегральная постоянная ПИД-регулятора	0282	R/W	UINT16	0..3999 c
<i>P idD</i>	Дифференциальная постоянная ПИД-регулятора	0283	R/W	UINT16	0..3999 c
<i>ISP</i>	Скорость изменения уставки ПИД-регулятора	0285	R/W	FLOAT32	oFF...DeltaSens*
<i>dbnd</i>	Зона нечувствительности ПИД-регулятора	0289	R/W	FLOAT32	0...DeltaSens*
<i>dbd</i>	Минимальный ход для дискретной задвижки	028B	R/W	FLOAT32	0,02..9,99
<i>db.R</i>	Минимальное изменение аналогового ВУ/ Минимальный ход для аналоговой задвижки	028D	R/W	FLOAT32	0...100 %
<i>oL.L</i>	Минимальная выходная мощность (нижний предел) ПИД-регулятора	028F	R/W	FLOAT32	0...100.0
<i>oL.H</i>	Максимальная выходная мощность (верхний предел) ПИД-регулятора	0291	R/W	FLOAT32	0...100.0
<i>oL.U</i>	Максимальная скорость изменения выходной мощности ПИД-регулятора	0293	R/W	FLOAT32	0.2..100 %/c
<i>Err.P</i>	Безопасное состояние выхода в режиме Авария	0295	R/W	FLOAT32	0...100 %
<i>StP.P</i>	Состояние выхода в режиме Стоп	0297	R/W	FLOAT32	0...100 %
<i>Err.U</i>	Значение ВУ1 в режиме Авария в случае использования ПИД-регулятора (Дискретная задвижка)	0299	R/W	UINT16	oFF 0 on 1
<i>StP.U</i>	Значение ВУ1 в режиме Стоп в случае использования ПИД-регулятора (Дискретная задвижка)	029A	R/W	UINT16	oFF 0 on 1
Выход 2 (дискретный)					
<i>LoLd</i>	Тип логики работы ЛУ	0320	R/W	UINT16	oFF 0 RLrn 3
<i>Err.d</i>	Безопасное состояние выхода в режиме Авария	0328	R/W	UINT16	on 0 oFF 1
Выход 2 (сигнализатор) <i>LoLd</i> = <i>RLrn</i> в группе <i>out.2</i>					
<i>RtUP</i>	Тип логики срабатывания сигнализатора	0340	R/W	UINT16	oFF 0 SPn 1 SPu 2 SPHi 3 SPLo 4 on 5 ou 6 oHi 7

Продолжение таблицы 3

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
					$\overline{DLo}$	8
$Rbnd$	Порог срабатывания сигнализатора	0341	R/W	FLOAT32	0...DeltaSens*	
$RHYS$	Гистерезис срабатывания сигнализатора	0343	R/W	FLOAT32	0...DeltaSens*	
$FbLL$	Блокировка первого срабатывания сигнализатора	0345	R/W	UINT16	on	0
					oFF	1
Выход 2 (аналоговый)						
$LoLR$	Тип логики работы ЛУ	0360	R/W	UINT16	oFF	0
					$LoHL$	3
$outL$	Нижняя граница выходного значения ВУ	0363	R/W	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
$outH$	Верхняя граница выходного значения ВУ	0365	R/W	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
$ErrR$	Безопасное состояние выхода в режиме Авария	0367	R/W	UINT16	H	0
					Lo	1
Автонастройка ПИД-регулятора						
Pnr	Автонастройка ПИД-регулятора	02B0	R/W	UINT16	oFF	0
					run	1
Индикация						
$Scr1$	Пользовательский экран 1	0400	R/W	UINT16	$P151$	1
					$P1o1$	2
					$P1d1$	3
					$F151$	4
					$F1o1$	5
					$F1d1$	6
					$P2d2$	9
					$F2d2$	12
					$P1P2$	13
					$P1F2$	14
					$F1P2$	15
					$F1F2$	16
$Scr2$	Пользовательский экран 2...6	0401	R/W	UINT16	oFF	0
$Scr3$		0402	R/W	UINT16	$P151$	1
$Scr4$		0403	R/W	UINT16	$P1o1$	2
$Scr5$		0404	R/W	UINT16	$P1d1$	3
$Scr6$					$F151$	4
					$F1o1$	5
					$F1d1$	6
					$P2d2$	9
					$F2d2$	12
					$P1P2$	13
					$P1F2$	14
					$F1P2$	15
					$F1F2$	16
$out5$	Настройка вывода параметра мощности	0406	R/W	UINT16	$PERL$	0
					dRE	1
$rEctt$	Время автоматического возврата из меню настроек	0407	R/W	UINT16	oFF	0
					5	1
					10	2
					30	3
					60	4
$CHCt$	Автоматическая смена экранов отображения параметров	0408	R/W	UINT16	oFF	0
					5	1
					10	2
					30	3
					60	4
					120	5
RS-485						
$Prot$	Протокол связи	0500	R/W	UINT16	$rctv$	0
					$RSC1$	1
$Raddr$	Адрес прибора в сети Modbus	0501	R/W	UINT16	1...247	
$bRud$	Скорость обмена данными	0502	R/W	UINT16	2,4	0
					4,8	1
					9,6	2
					14,4	3
					19,2	4
					28,8	5
					38,4	6
					57,6	7
					115,2	8
dPS	Формат посылки данных	0503	R/W	UINT16	$Bn1$	0
					$Bo1$	1
					$BE1$	2
					$Bn2$	3
					$Bo2$	4
					$BE2$	5
					$to1$	7
					$TE1$	8
					$to2$	10
					$TE2$	11
dLE	Задержка ответа от прибора	0504	R/W	UINT16	0...20	
$bOrd$	Порядок байт в регистре	0505	R/W	UINT16	$n5b$	0

Продолжение таблицы 3

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
					LSb	1
APLY	Применение текущих настроек порта RS-485	0506	R/W	UINT16	0	0
					1	1
Параметры дискретной задвижки**						
CLot	Полное время хода задвижки	0700	R/W	UINT16	5...999 с	
CLGAP	Время выборки люфта задвижки	0705	R/W	FLOAT32	5...10 с	
CLrEU	Минимальное время реверса	0707	R/W	FLOAT32	0,5...10,0 с	
Меню скрытых параметров						
PASS	Пароль доступа к меню	0800	R/W	UINT16	0...9999	
Pr.t.E	Защита от редактирования значений параметров	0801	R/W	UINT16	oFF	0
					SEt	1
					RL	2
					H idE	3
Plr.E	Включение атрибутов скрытия параметров	0802	R/W	UINT16	oFF	0
					on	1
					Ed it	2
CLUSE	Включение/отключение ДХС	0803	R/W	UINT16	oFF	0
					on	1
 ПРИМЕЧАНИЕ * SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика. ** Данные регистры доступны только в модификациях с дискретными ВУ						

Россия, 111024, Москва, 2-я ул. Энтузиастов, д. 5, корп. 5
 тел.: +7 (495) 641-11-56, факс: +7 (495) 728-41-45
 тех.поддержка 24/7: 8-800-775-63-83, support@owen.ru
 отдел продаж: sales@owen.ru
 www.owen.ru
 per.: 1-RU-120816-1.2