

■警報輸出功能

警報輸出方式共有26種選項，以代碼表示(00~26)。其中00表示關閉警報不輸出，奇數表示開機後第一次不輸出。

代碼:01,02 相對高界		代碼:03,04 相對右高界
代碼:05,06 相對低界	代碼:07,08 相對左低界	
代碼:09,10 相對界內	代碼:11,12 相對左界內	代碼:13,14 相對右界內
代碼:15,16 相對界外	代碼:17,18 相對左界外	代碼:19,20 相對右界外
代碼:21,22 絕對低界	代碼:23,24 絕對高界	代碼:25,26 程序控制

警報輸出時間的設定:

參數A1Tr設定警報輸出的時間長短，其範圍從負1999秒到正9999秒。正負時間設定在輸出上有不同的意義。

1. 若設定負值例如-9,表示警報將 延遲9秒後輸出保持。
2. 若設定0秒,警報立即輸出保持。
3. 若設定正值時間例如10,表示警報立即輸出，經過10秒後自動關閉。

註1.本控制提供1組警報設定(透過通訊可設定3組,參見通訊說明書)。高界,低界的警報條件運算如下式:

(以功能02,ALM設0為例) 高(右)界條件:(SV+ALM) > PV 低(左)界條件:(SV-ALM) <= PV

註2.功能碼若設定在1~16之間,ALM值以絕對值運算(轉負為正值運算)

註3.若控制器具備HBA(斷線警報)功能，則AL1為HBA輸出。且功能碼強制為22，使用者不能變更，僅保留延遲時間可以設定(A1Tr)。範圍 -1~1999秒。

註4.程序控制的機種,若需指定AL1在程序執行完每一階段時警報輸出，可將組該警報功能參數設定25,再設定AL1的數值以指定段數(0~15)。注意:若非程序控制機種,功能碼設定25,26，該組ALM將失效。

■自動演算PID(Auto-Tuning)

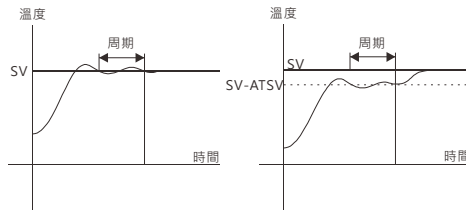
Auto-Tuning使用Relay ON-OFF方式來探測被控物(Process)的動態特性，再據此資料推算出最佳的PID參數組合。

在AutoTuning期間，必須保持被控物不被干擾的狀態下執行。

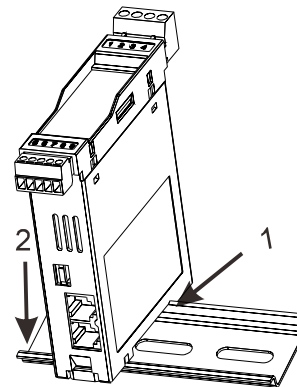
AutoTuning完成後(AT燈熄滅),P,I,D三個參數將自行更新，然後進入新的PID自動控制模式。

若以下任一情況發生,AutoTuning將停止且進入手動模式，但不改變PID值:

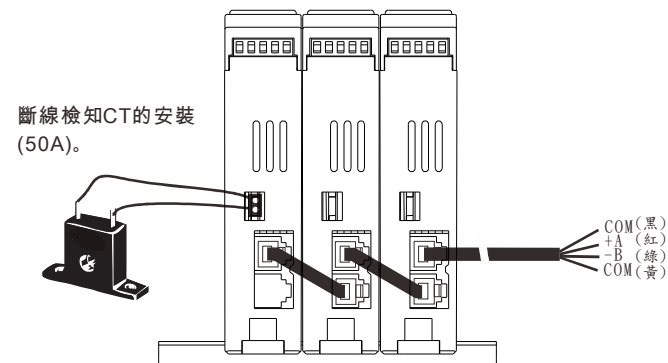
- 任何異常發生。(包含斷電)
- 被控物的半周時間超過2小時。
- 按住 2秒(強制進入手動模式)。



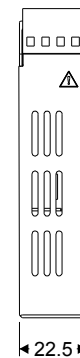
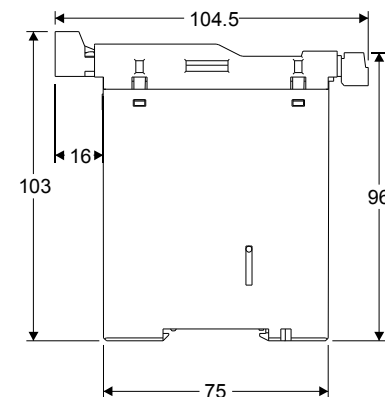
■尺寸及安裝(單位:mm)



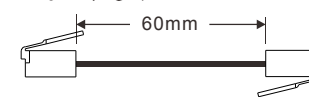
先將控制器後端溝槽卡入履軌(箭頭1所示)。再將控制器下壓與履軌接合(箭頭2所示)。直到“喀”一聲。



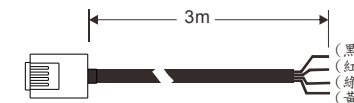
RS-485通訊線安裝,最多可並接31個溫控器。



通訊線選購:



FL8-RJ12-001



FL8-RJ12-002

■接線圖

