

2016/04/21

一、產品名稱: TV-PMC 控制器

二、輸入訊號:

1. Thermocouple: 精度 =  $\pm 2^{\circ}\text{C}$

Type	Range
J	1000 ~ -50 $^{\circ}\text{C}$
	1832 ~ -58 $^{\circ}\text{F}$
K	1370 ~ 50 $^{\circ}\text{C}$
	2498 ~ -58 $^{\circ}\text{F}$

2. Linear: 精度  $\pm 5$  Count

Type	Range
mA	$\pm 24\text{mA}$ ( $\pm 75\text{mV}$ )
mV	$\pm 50\text{mV}$ ( $\pm 75\text{mV}$ )
V	$\pm 10\text{V}$ ( $\pm 75\text{mV}$ )

三、參數名稱及定義：

Read & Write (R/W) Word data map: Function code [ x03 , x06 ]

Read Only (R) Word data map: Function code [x03]

CH01\_XXXX = x00XX

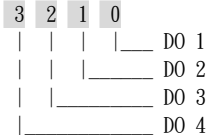
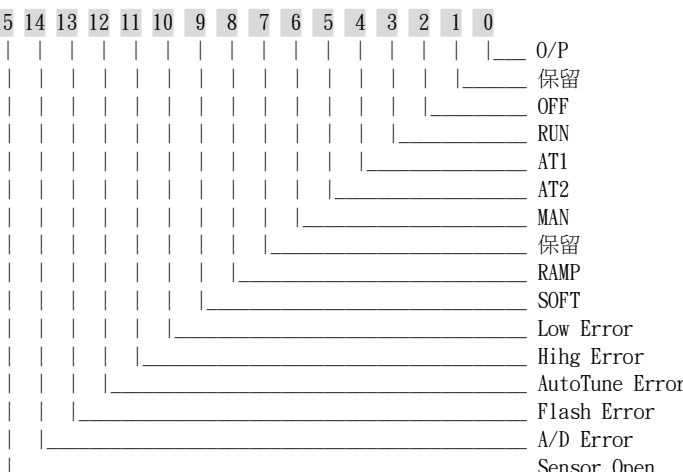
CH02\_XXXX = CH01\_XXXX + x0020

CH03\_XXXX = CH01\_XXXX + x0040

CH04\_XXXX = CH01\_XXXX + x0060

參數位址	參數名稱	參數範圍		參數初值	參數單位
USER LEVEL					
x0000 R/W	CH01_SV	HiLt ~ LoLt		20.0	°C/°F/ENG
x0001 R/W	CH01_RAMP	無小數點	30000 ~ -30000	0.0	°C/°F/ENG
		小數 1 位	3000.0 ~ -3000.0		
		小數 2 位	300.00 ~ -300.00		
		小數 3 位	30.000 ~ -30.000		
x0002 R/W	CH01_SSV	HiLt ~ LoLt		0.0	°C/°F/ENG
x0003 R/W	CH01_SOP	100.0 ~ 0.0		0.0	%
x0004 R/W	CH01_SOFT	30000 ~ 0		0	Sec
x0005 R/W	CH01_HOP	100.0 ~ 0.0		0.0	%
x0006 R/W	CH01_RUN	x0000 <OFF>	OFF	x0000 "OFF"	Index code
		x0001 <ON>	ON		
		x0002 <AT1>	AT1		
		x0003 <AT2>	AT2		
		x0004 <MAN>	MAN		
PID LEVEL					
x0007 R/W	CH01_PB	300.0 ~ 0.0		5.0	%
x0008 R/W	CH01_TI	3000 ~ 0		240	Sec
x0009 R/W	CH01_TD	750 ~ 0		60	Sec
x000A R/W	CH01_MR	51.0 ~ 0.0		0.0	%
x000B R/W	CH01_AR	100.0 ~ 0.0		50.0	%
x000C R/W	CH01_HYS	無小數點	1000 ~ -1000	0.0	°C/°F/ENG
		小數 1 位	100.0 ~ -100.0		
		小數 2 位	10.00 ~ -10.00		
		小數 3 位	1.000 ~ -1.000		
OPTION LEVEL					
x000D R/W	CH01_TYPE	x0000 < J >	T/C J	x0001 "K"	Index code
		x0001 < K >	T/C K		
		x0002 <mA>	Linear mA		
		x0003 <mV>	Linear mV		
		x0004 < V >	Linear V		
x000E R/W	CH01_SCAL	無小數點	30000 ~ -30000	4.0	°C/°F/ENG
		小數 1 位	3000.0 ~ -3000.0		
x000F R/W	CH01_SCAH	小數 2 位	300.00 ~ -300.00	20.0	°C/°F/ENG
		小數 3 位	30.000 ~ -30.000		
x0010 R/W	CH01_CUT	x0000 <NONE>	NONE	x0000 "NONE"	Index code
		x0001 < LO >	LO		
		x0002 < HI >	HI		
		x0003 <HILO>	HILO		
x0011 R/W	CH01_UNIT	x0000 < °C >	°C	x0000 "°C"	Index code
		x0001 < °F >	°F		
		x0002 <ENG>	ENG		
x0012 R/W	CH01_DP	x0000 < 0000 >	無小數點	x0001 "000.0"	Index code
		x0001 <000.0>	小數 1 位		
		x0002 <00.00>	小數 2 位		
		x0003 <0.000>	小數 3 位		

		TYPE	UNIT	DP	Range		
x0013 R/W	CH01_LOLT	J	°C	無小數點	1000 ~ 50	0.0	°C/°F/ENG
				小數 1 位	1000.0 ~ -50.0		
			°F	無小數點	1832 ~ -58		
				小數 1 位	1832.0 ~ -58.0		
		K	°C	無小數點	1370 ~ -50		
				小數 1 位	1370.0 ~ -50.0		
			°F	無小數點	2498 ~ -58		
				小數 1 位	2498.9 ~ -58.0		
		mA		無小數點	30000 ~ -30000		
		mV		小數 1 位	3000.0 ~ -3000.0		
V	小數 2 位	300.00 ~ -300.00					
	小數 3 位	30.000 ~ -30.000					
x0014 R/W	CH01_HILT	同 LOLT 參數			1000.0	°C/°F/ENG	
x0015 R/W	CH01_FILT	99.9 ~ 0.0			0.0	係數	
x0016 R/W	CH01_EROP	x0000 <0000>		A1 OFF ,01 OFF		x0000 "0000"	Index code
		x0001 <0001>		A1 OFF ,01 ON			
		x0002 <0010>		A1 ON ,01 OFF			
		x0003 <0011>		A1 ON ,01 ON			
x0017 R/W	CH01_SVOF	無小數點	30000 ~ -30000		0.0	°C/°F/ENG	
		小數 1 位	3000.0 ~ -3000.0				
x0018 R/W	CH01_PVOF	小數 2 位	300.00 ~ -300.00				
		小數 3 位	30.000 ~ -30.000				
x0019 R/W	CH01_PVSE	2.0000 ~ 0.0000			1.0000	係數	
x001A R/W	CH01_---	---			---	---	
x001B R/W	CH01_OPCT	20 ~ 1	SSR 輸出		1	Sec	
		0	線性輸出，對應 OUTL				
		-1	校正線性輸出低點				
		-2	固定輸出線性中間點				
		-3	校正線性輸出高點				
		-4	線性輸出，對應 PV				
-5	線性輸出，對應 SV						
x001C R/W	CH01_OPCH	3000 ~ 0			3000	Count	
x001D R/W	CH01_OPCL				0	Count	
x001E R/W	CH01_OPHL	100.0 ~ 0.0			100.0	%	
x001F R/W	CH01_OPLL				0.0	%	
x0020 R/W ~ x003F R/W	CH02_SV ~ CH02_OPLL	同	x0000 R/W CH01_SV ~ x001F R/W CH01_OPLL				
x0040 R/W ~ x005F	CH03_SV ~ CH03_OPLL						
x0060 R/W ~ x007F	CH04_SV ~ CH04_OPLL						
x0080 R/W	CH01_mAL		25.00 ~ -25.00			4.00	°C/°F/ENG
x0081 R/W	CH01_mAH				20.00		
x0082 R/W	CH01_mVL	65.00 ~ -65.00			0.00		
x0083 R/W	CH01_mVH				50.00		
x0084 R/W	CH01_VL	12.00 ~ -12.00			0.00		
x0085 R/W	CH01_VH				10.00		
x0086 R/W ~ x008B	CH02_mAL ~ CH02_VH	同	x0000 R/W CH01_SV ~ x001F R/W CH01_OPLL				
x008C R/W ~ x0091	CH03_mAL ~ CH03_VH						
x0092 R/W ~ x0097	CH04_mAL ~ CH04_VH						
x0098 R/W	DOF1ag					x0000	Bit

		Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0  "0" = Off , "1" = On																																		
x0099 R/W	TRoomOfs	30.0 ~ -30.0	0.0	℃																																
x009A R/W	BAUD	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt; 9600 N.8.2&gt;</td><td>9600 bps N.8.2</td></tr> <tr><td>x0001 &lt; 19200 N.8.2&gt;</td><td>19200 bps N.8.2</td></tr> <tr><td>x0002 &lt; 38400 N.8.2&gt;</td><td>38400 bps N.8.2</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;115200 N.8.2&gt;</td><td>115200 bps N.8.2</td></tr> <tr><td>x0004 &lt; 9600 N.8.1&gt;</td><td>9600 bps N.8.1</td></tr> <tr><td>x0005 &lt; 19200 N.8.1&gt;</td><td>19200 bps N.8.1</td></tr> <tr><td>x0006 &lt; 38400 N.8.1&gt;</td><td>38400 bps N.8.1</td></tr> <tr><td>x0007 &lt;115200 N.8.1&gt;</td><td>115200 bps N.8.1</td></tr> <tr><td>x0008 &lt; 9600 O.8.1&gt;</td><td>9600 bps O.8.1</td></tr> <tr><td>x0009 &lt; 19200 O.8.1&gt;</td><td>19200 bps O.8.1</td></tr> <tr><td>x000A &lt; 38400 O.8.1&gt;</td><td>38400 bps O.8.1</td></tr> <tr><td>x000B &lt;115200 O.8.1&gt;</td><td>115200 bps O.8.1</td></tr> <tr><td>x000C &lt; 9600 E.8.1&gt;</td><td>9600 bps E.8.1</td></tr> <tr><td>x000D &lt; 19200 E.8.1&gt;</td><td>19200 bps E.8.1</td></tr> <tr><td>x000E &lt; 38400 E.8.1&gt;</td><td>38400 bps E.8.1</td></tr> <tr><td>x000F &lt;115200 E.8.1&gt;</td><td>115200 bps E.8.1</td></tr> </table>	x0000 < 9600 N.8.2>	9600 bps N.8.2	x0001 < 19200 N.8.2>	19200 bps N.8.2	x0002 < 38400 N.8.2>	38400 bps N.8.2	x0003 <115200 N.8.2>	115200 bps N.8.2	x0004 < 9600 N.8.1>	9600 bps N.8.1	x0005 < 19200 N.8.1>	19200 bps N.8.1	x0006 < 38400 N.8.1>	38400 bps N.8.1	x0007 <115200 N.8.1>	115200 bps N.8.1	x0008 < 9600 O.8.1>	9600 bps O.8.1	x0009 < 19200 O.8.1>	19200 bps O.8.1	x000A < 38400 O.8.1>	38400 bps O.8.1	x000B <115200 O.8.1>	115200 bps O.8.1	x000C < 9600 E.8.1>	9600 bps E.8.1	x000D < 19200 E.8.1>	19200 bps E.8.1	x000E < 38400 E.8.1>	38400 bps E.8.1	x000F <115200 E.8.1>	115200 bps E.8.1	x0003 "115200 N.8.2"	Index code
x0000 < 9600 N.8.2>	9600 bps N.8.2																																			
x0001 < 19200 N.8.2>	19200 bps N.8.2																																			
x0002 < 38400 N.8.2>	38400 bps N.8.2																																			
x0003 <115200 N.8.2>	115200 bps N.8.2																																			
x0004 < 9600 N.8.1>	9600 bps N.8.1																																			
x0005 < 19200 N.8.1>	19200 bps N.8.1																																			
x0006 < 38400 N.8.1>	38400 bps N.8.1																																			
x0007 <115200 N.8.1>	115200 bps N.8.1																																			
x0008 < 9600 O.8.1>	9600 bps O.8.1																																			
x0009 < 19200 O.8.1>	19200 bps O.8.1																																			
x000A < 38400 O.8.1>	38400 bps O.8.1																																			
x000B <115200 O.8.1>	115200 bps O.8.1																																			
x000C < 9600 E.8.1>	9600 bps E.8.1																																			
x000D < 19200 E.8.1>	19200 bps E.8.1																																			
x000E < 38400 E.8.1>	38400 bps E.8.1																																			
x000F <115200 E.8.1>	115200 bps E.8.1																																			
x009B R/W	ID	247 ~ 1	1	位址																																
x009C R	CH01_PV	PV + PVOF		℃/°F/ENG																																
x009D R	CH01_OUTL	輸出百分比		%																																
x009E R	CH01_Flag	Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 		Bit																																
x009F R	CH01_WkNo	x 0 0 _ _ 所有動作關閉  x 0 1 0 0 自動演算(以 SV 為目標) 1 0 開始升溫 2 0 第1個正半週 3 0 第1個負半週 4 0 第2個正半週 5 0 P. I. D 係數分析中  x 0 2 0 0 自動演算(以 SV × 90% 為目標) 1 0 開始升溫 2 0 第1個正半週 3 0 第1個負半週 4 0 第2個正半週 5 0 P. I. D 係數分析中  x 0 3 _ _ 手動輸出  x 0 4 0 0 單點控制 1 0 緩啟動控制		Index code																																

		2 0 單斜率控制 3 0 單點斜率 & 緩啟動控制  x 1 _ _ _ 錯誤訊息 OPER (輸入 OPEN) x 2 _ _ _ 錯誤訊息 ADER (A/D 轉換發生錯誤) x 3 _ _ _ 錯誤訊息 EPER (記憶體發生錯誤) x 4 _ _ _ 錯誤訊息 ATER (自動演算發生錯誤) x 5 _ _ _ 錯誤訊息 HIER (PV 高於 HILT) x 6 _ _ _ 錯誤訊息 LOER (PV 低於 LOLT)																			
x00A0 R	CH01_RampTL	單點斜率剩餘時間 (下數)	0.1 Sec																		
x00A1 R	CH01_RampTH																				
x00A2 R	CH01_PV0	(固定小數 1 位) PV + PVOF	°C/°F/ENG																		
x00A3 R	CH01_SV0	(固定小數 1 位) SV + SVOF	°C/°F/ENG																		
x00A4 R	CH01_AD	A/D Count	Count																		
x00A5 R	CH01_---	---	---																		
x00A6 R	CH02_PV	x009C R/W CH01_PV ~ 同 ~ x00A5 R/W CH01_---																			
~	CH02_---																				
x00B0 R	CH03_PV																				
~	CH03_---																				
x00B9	CH03_---																				
x00BA R	CH04_PV																				
~	CH04_---																				
x00C3	CH04_---																				
x00C4 R	DIFlag	Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0         ___ DI 1       ___ DI 2     ___ DI 3   ___ DI 4  “0” = Off , “1” = On	Bit																		
x00C5 R	MainVersion	---																			
x00C6 R	MainNumberL	---																			
x00C7 R	MainNumberH	---																			
x00C8 R	AI12Version	---																			
x00C9 R	AI12NumberL	---																			
x00CA R	AI12NumberH	---																			
x00CB R	AI34Version	---																			
x00CC R	AI34NumberL	---																			
x00CD R	AI34NumberH	---																			
x00CE R	TRoom	100.0 ~ -50.0 (固定小數 1 位)	°C																		
x00CF R/W	AL1PV	<table border="1"> <tr> <td>x0000 &lt;IP01&gt;</td> <td>D/O 1 根據 I/P 1 的 PV 動作</td> </tr> <tr> <td>x0001 &lt;IP02&gt;</td> <td>D/O 1 根據 I/P 2 的 PV 動作</td> </tr> <tr> <td>x0002 &lt;IP03&gt;</td> <td>D/O 1 根據 I/P 3 的 PV 動作</td> </tr> <tr> <td>x0003 &lt;IP04&gt;</td> <td>D/O 1 根據 I/P 4 的 PV 動作</td> </tr> </table>	x0000 <IP01>	D/O 1 根據 I/P 1 的 PV 動作	x0001 <IP02>	D/O 1 根據 I/P 2 的 PV 動作	x0002 <IP03>	D/O 1 根據 I/P 3 的 PV 動作	x0003 <IP04>	D/O 1 根據 I/P 4 的 PV 動作	x0000 “IP01”	Index code									
x0000 <IP01>	D/O 1 根據 I/P 1 的 PV 動作																				
x0001 <IP02>	D/O 1 根據 I/P 2 的 PV 動作																				
x0002 <IP03>	D/O 1 根據 I/P 3 的 PV 動作																				
x0003 <IP04>	D/O 1 根據 I/P 4 的 PV 動作																				
x00D0 R/W	AL1SP	<table border="1"> <tr> <td>無小數點</td> <td>30000 ~ -30000</td> </tr> <tr> <td>小數 1 位</td> <td>3000.0 ~ -3000.0</td> </tr> <tr> <td>小數 2 位</td> <td>300.00 ~ -300.00</td> </tr> <tr> <td>小數 3 位</td> <td>30.000 ~ -30.000</td> </tr> </table>	無小數點	30000 ~ -30000	小數 1 位	3000.0 ~ -3000.0	小數 2 位	300.00 ~ -300.00	小數 3 位	30.000 ~ -30.000	0.0	°C/°F									
無小數點	30000 ~ -30000																				
小數 1 位	3000.0 ~ -3000.0																				
小數 2 位	300.00 ~ -300.00																				
小數 3 位	30.000 ~ -30.000																				
x00D1 R/W	AL1HY	<table border="1"> <tr> <td>無小數點</td> <td>30000 ~ 0</td> </tr> <tr> <td>小數 1 位</td> <td>3000.0 ~ 0.0</td> </tr> <tr> <td>小數 2 位</td> <td>300.00 ~ 0.00</td> </tr> <tr> <td>小數 3 位</td> <td>30.000 ~ 0.000</td> </tr> </table>	無小數點	30000 ~ 0	小數 1 位	3000.0 ~ 0.0	小數 2 位	300.00 ~ 0.00	小數 3 位	30.000 ~ 0.000	0.0	°C/°F									
無小數點	30000 ~ 0																				
小數 1 位	3000.0 ~ 0.0																				
小數 2 位	300.00 ~ 0.00																				
小數 3 位	30.000 ~ 0.000																				
x00D2 R/W	AL1FU	<table border="1"> <tr> <td>x0000 &lt; A.OFF&gt;</td> <td>警報不動作</td> <td rowspan="7">A 接點</td> </tr> <tr> <td>x0001 &lt; A.ON&gt;</td> <td>警報動作</td> </tr> <tr> <td>x0002 &lt; A.HI&gt;</td> <td>絕對高警報</td> </tr> <tr> <td>x0003 &lt; A.LO&gt;</td> <td>絕對低警報</td> </tr> <tr> <td>x0004 &lt;A.DIFH&gt;</td> <td>偏差高警報</td> </tr> <tr> <td>x0005 &lt;A.DIFL&gt;</td> <td>偏差低警報</td> </tr> <tr> <td>x0006 &lt;A.BDHI&gt;</td> <td>區域外警報</td> </tr> <tr> <td>x0007 &lt;A.BDLO&gt;</td> <td>區域內警報</td> </tr> </table>	x0000 < A.OFF>	警報不動作	A 接點	x0001 < A.ON>	警報動作	x0002 < A.HI>	絕對高警報	x0003 < A.LO>	絕對低警報	x0004 <A.DIFH>	偏差高警報	x0005 <A.DIFL>	偏差低警報	x0006 <A.BDHI>	區域外警報	x0007 <A.BDLO>	區域內警報	x0000 “A.OFF”	Index code
x0000 < A.OFF>	警報不動作	A 接點																			
x0001 < A.ON>	警報動作																				
x0002 < A.HI>	絕對高警報																				
x0003 < A.LO>	絕對低警報																				
x0004 <A.DIFH>	偏差高警報																				
x0005 <A.DIFL>	偏差低警報																				
x0006 <A.BDHI>	區域外警報																				
x0007 <A.BDLO>	區域內警報																				

		<table border="1"> <tr><td>x0008 &lt; B. OFF&gt;</td><td>警報不動作</td></tr> <tr><td>x0009 &lt; B. ON&gt;</td><td>警報動作</td></tr> <tr><td>x000A &lt; B. HI&gt;</td><td>絕對高警報</td></tr> <tr><td>x000B &lt; B. LO&gt;</td><td>絕對低警報</td></tr> <tr><td>x000C &lt;B. DIFH&gt;</td><td>偏差高警報</td></tr> <tr><td>x000D &lt;B. DIFL&gt;</td><td>偏差低警報</td></tr> <tr><td>x000E &lt;B. BDHI&gt;</td><td>區域外警報</td></tr> <tr><td>x000F &lt;B. BDLO&gt;</td><td>區域內警報</td></tr> </table>	x0008 < B. OFF>	警報不動作	x0009 < B. ON>	警報動作	x000A < B. HI>	絕對高警報	x000B < B. LO>	絕對低警報	x000C <B. DIFH>	偏差高警報	x000D <B. DIFL>	偏差低警報	x000E <B. BDHI>	區域外警報	x000F <B. BDLO>	區域內警報	B 接點		
x0008 < B. OFF>	警報不動作																				
x0009 < B. ON>	警報動作																				
x000A < B. HI>	絕對高警報																				
x000B < B. LO>	絕對低警報																				
x000C <B. DIFH>	偏差高警報																				
x000D <B. DIFL>	偏差低警報																				
x000E <B. BDHI>	區域外警報																				
x000F <B. BDLO>	區域內警報																				
x00D3 R/W	AL1MD	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;NONE&gt;</td><td>不加特殊模式</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;STDY&gt;</td><td>第一次不警報</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;LATH&gt;</td><td>警報後不回復</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;STLA&gt;</td><td>第一次不警報 &amp; 警報後不回復</td></tr> </table>	x0000 <NONE>	不加特殊模式	x0001 <STDY>	第一次不警報	x0002 <LATH>	警報後不回復	x0003 <STLA>	第一次不警報 & 警報後不回復		x0000 "NONE"	Index code								
x0000 <NONE>	不加特殊模式																				
x0001 <STDY>	第一次不警報																				
x0002 <LATH>	警報後不回復																				
x0003 <STLA>	第一次不警報 & 警報後不回復																				
x00D4 R/W	AL1DT	30000 ~ 0		0	Sec																
x00D5 R/W	AL2PV	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;IP01&gt;</td><td>D/O 2 根據 I/P 1 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;IP02&gt;</td><td>D/O 2 根據 I/P 2 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;IP03&gt;</td><td>D/O 2 根據 I/P 3 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;IP04&gt;</td><td>D/O 2 根據 I/P 4 的 PV 動作</td></tr> </table>	x0000 <IP01>	D/O 2 根據 I/P 1 的 PV 動作	x0001 <IP02>	D/O 2 根據 I/P 2 的 PV 動作	x0002 <IP03>	D/O 2 根據 I/P 3 的 PV 動作	x0003 <IP04>	D/O 2 根據 I/P 4 的 PV 動作		x0001 "IP02"	Index code								
x0000 <IP01>	D/O 2 根據 I/P 1 的 PV 動作																				
x0001 <IP02>	D/O 2 根據 I/P 2 的 PV 動作																				
x0002 <IP03>	D/O 2 根據 I/P 3 的 PV 動作																				
x0003 <IP04>	D/O 2 根據 I/P 4 的 PV 動作																				
x00D6 R/W ~ x00DA R/W	AL2SP ~ AL2DT	同 x00D0 R/W AL1SP ~ x00D4 R/W AL1DT																			
x00DB R/W	AL3PV	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;IP01&gt;</td><td>D/O 3 根據 I/P 1 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;IP02&gt;</td><td>D/O 3 根據 I/P 2 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;IP03&gt;</td><td>D/O 3 根據 I/P 3 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;IP04&gt;</td><td>D/O 3 根據 I/P 4 的 PV 動作</td></tr> </table>	x0000 <IP01>	D/O 3 根據 I/P 1 的 PV 動作	x0001 <IP02>	D/O 3 根據 I/P 2 的 PV 動作	x0002 <IP03>	D/O 3 根據 I/P 3 的 PV 動作	x0003 <IP04>	D/O 3 根據 I/P 4 的 PV 動作		x0002 "IP03"	Index code								
x0000 <IP01>	D/O 3 根據 I/P 1 的 PV 動作																				
x0001 <IP02>	D/O 3 根據 I/P 2 的 PV 動作																				
x0002 <IP03>	D/O 3 根據 I/P 3 的 PV 動作																				
x0003 <IP04>	D/O 3 根據 I/P 4 的 PV 動作																				
x00DC R/W ~ x00E0 R/W	AL3SP ~ AL3DT	同 x00D0 R/W AL1SP ~ x00D4 R/W AL1DT																			
x00E1 R/W	AL4PV	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;IP01&gt;</td><td>D/O 4 根據 I/P 1 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;IP02&gt;</td><td>D/O 4 根據 I/P 2 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;IP03&gt;</td><td>D/O 4 根據 I/P 3 的 PV 動作</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;IP04&gt;</td><td>D/O 4 根據 I/P 4 的 PV 動作</td></tr> </table>	x0000 <IP01>	D/O 4 根據 I/P 1 的 PV 動作	x0001 <IP02>	D/O 4 根據 I/P 2 的 PV 動作	x0002 <IP03>	D/O 4 根據 I/P 3 的 PV 動作	x0003 <IP04>	D/O 4 根據 I/P 4 的 PV 動作		x0003 "IP04"	Index code								
x0000 <IP01>	D/O 4 根據 I/P 1 的 PV 動作																				
x0001 <IP02>	D/O 4 根據 I/P 2 的 PV 動作																				
x0002 <IP03>	D/O 4 根據 I/P 3 的 PV 動作																				
x0003 <IP04>	D/O 4 根據 I/P 4 的 PV 動作																				
x00E2 R/W ~ x00E6 R/W	AL4SP ~ AL4DT	同 x00D0 R/W AL1SP ~ x00D4 R/W AL1DT																			
x00E7 R/W	A01PV	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;IP01&gt;</td><td>O/P 1 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;IP02&gt;</td><td>O/P 1 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;IP03&gt;</td><td>O/P 1 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;IP04&gt;</td><td>O/P 1 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> </table>	x0000 <IP01>	O/P 1 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作	x0001 <IP02>	O/P 1 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作	x0002 <IP03>	O/P 1 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作	x0003 <IP04>	O/P 1 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作		x0000 "IP01"	Index code								
x0000 <IP01>	O/P 1 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0001 <IP02>	O/P 1 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0002 <IP03>	O/P 1 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0003 <IP04>	O/P 1 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x00E8 R/W	A02PV	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;IP01&gt;</td><td>O/P 2 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;IP02&gt;</td><td>O/P 2 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;IP03&gt;</td><td>O/P 2 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;IP04&gt;</td><td>O/P 2 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> </table>	x0000 <IP01>	O/P 2 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作	x0001 <IP02>	O/P 2 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作	x0002 <IP03>	O/P 2 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作	x0003 <IP04>	O/P 2 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作		x0001 "IP02"	Index code								
x0000 <IP01>	O/P 2 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0001 <IP02>	O/P 2 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0002 <IP03>	O/P 2 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0003 <IP04>	O/P 2 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x00E9 R/W	A03PV	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;IP01&gt;</td><td>O/P 3 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;IP02&gt;</td><td>O/P 3 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;IP03&gt;</td><td>O/P 3 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;IP04&gt;</td><td>O/P 3 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> </table>	x0000 <IP01>	O/P 3 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作	x0001 <IP02>	O/P 3 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作	x0002 <IP03>	O/P 3 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作	x0003 <IP04>	O/P 3 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作		x0002 "IP03"	Index code								
x0000 <IP01>	O/P 3 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0001 <IP02>	O/P 3 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0002 <IP03>	O/P 3 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0003 <IP04>	O/P 3 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x00EA R/W	A04PV	<table border="1"> <tr><td>x0000 &lt;IP01&gt;</td><td>O/P 4 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0001 &lt;IP02&gt;</td><td>O/P 4 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0002 &lt;IP03&gt;</td><td>O/P 4 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> <tr><td>x0003 &lt;IP04&gt;</td><td>O/P 4 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作</td></tr> </table>	x0000 <IP01>	O/P 4 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作	x0001 <IP02>	O/P 4 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作	x0002 <IP03>	O/P 4 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作	x0003 <IP04>	O/P 4 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作		x0003 "IP04"	Index code								
x0000 <IP01>	O/P 4 根據 I/P 1 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0001 <IP02>	O/P 4 根據 I/P 2 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0002 <IP03>	O/P 4 根據 I/P 3 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x0003 <IP04>	O/P 4 根據 I/P 4 的 PV or SV or OUTL 動作																				
x00EB R/W	MOpti	Bit 0, "0" Write Ram , "1" Write Ram & Flash Bit 1, 保留 Bit 2, 保留 Bit 3, 保留 Bit 4, 保留 Bit 5, 保留 Bit 6, 保留		x4001	Bit																

		Bit 7, 保留 Bit 8, 保留 Bit 9, 保留 Bit 10, 保留 Bit 11, 保留 Bit 12, 保留 Bit 13, 保留 Bit 14, "0" Arrange Table (Gigarise), "1" Normal Table (Vertex) Bit 15, 保留		
--	--	--	--	--

四、控制方式:

1. PID Control:

PID control 種類	ACCURCY
Proportional P%=	P = 0.0% 時等於 On/Off control
Integral	
Derivation	
Anti-windup	
Manual reset	

2. Autotune:

Autotune 種類	ACCURCY
YES. 1	以 SV 為設定點
YES. 2	以 SV × 90% 為設定點

3. 單點斜率:

每分(分)上升 $\Delta^{\circ}\text{C}$ ,  $\Delta$  = RAMP

執行條件 1. 開機後 RUN = "ON", 且 RAMP  $\neq$  0

2. RUN 由 "OFF" 改為 "ON", 且 RAMP  $\neq$  0

3. SV 改變, 且 RAMP  $\neq$  0

4. RAMP 改變, 且 RAMP  $\neq$  0

5. PTME 改變, 且 RAMP  $\neq$  0

4. 緩啟動:

$$\text{Out1} \leq (\text{SOFT.T}/\text{SOFT}) * 100.0\%$$

五、輸出裝置:

輸出功能	輸出結構
Output 1, 2, 3, 4	1. Linear Output 2. SSR Output 3. SCR Output

六、通訊格式- Modbus RTU:

Start bit: 1 Bit

Data bit: 8 Bit

Stop bit: 1 Bit

2 Bit

Baud rate: 9600 bps

19200 bps

38400 bps

115200 bps

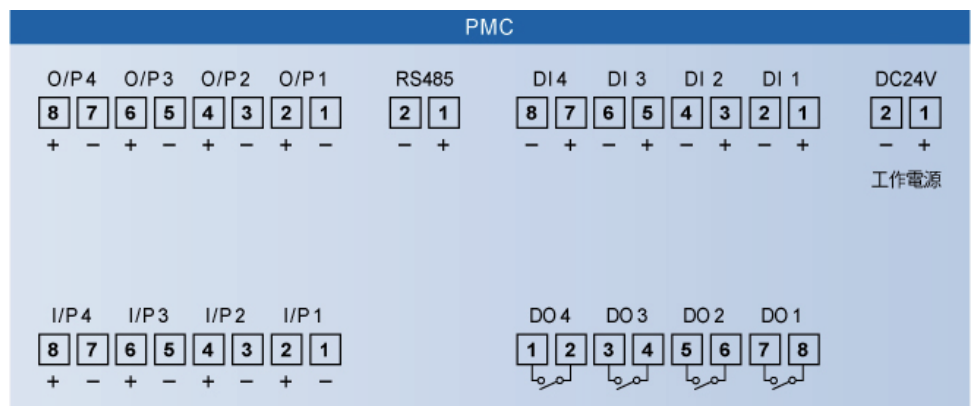
Parity: None

Odd

Even

Command: 03 Read

06 Write RAM & Flash



七、工作電壓:

DC 24V

<<TV-PMC-F 工廠自動化參數通訊表>>

DOFlag				; x0000
DIFlag				; x0001
CH01_PV	, CH02_PV	, CH03_PV	, CH04_PV	; x0002 ~ x0005
CH01_PVOF	, CH02_PVOF	, CH03_PVOF	, CH04_PVOF	; x0006 ~ x0009
CH01_TYPE	, CH02_TYPE	, CH03_TYPE	, CH04_TYPE	; x000A ~ x000D
CH01_LOLT	, CH02_LOLT	, CH03_LOLT	, CH04_LOLT	; x000E ~ x0011
CH01_HILT	, CH02_HILT	, CH03_HILT	, CH04_HILT	; x0012 ~ x0015
CH01_SCAL	, CH02_SCAL	, CH03_SCAL	, CH04_SCAL	; x0016 ~ x0019
CH01_SCAH	, CH02_SCAH	, CH03_SCAH	, CH04_SCAH	; x001A ~ x001D
CH01_CUT	, CH02_CUT	, CH03_CUT	, CH04_CUT	; x001E ~ x0021
CH01_UNIT	, CH02_UNIT	, CH03_UNIT	, CH04_UNIT	; x0022 ~ x0025
BAUD	, ID			; x0026 ~ x0027
CH01_SV	, CH02_SV	, CH03_SV	, CH04_SV	; x0028 ~ x002B
CH01_RUN	, CH02_RUN	, CH03_RUN	, CH04_RUN	; x002C ~ x002F
AL1PV	, AL2PV	, AL3PV	, AL4PV	; x0030 ~ x0033
AL1FU	, AL2FU	, AL3FU	, AL4FU	; x0034 ~ x0037
AL1SP	, AL2SP	, AL3SP	, AL4SP	; x0038 ~ x003B
AL1HY	, AL2HY	, AL3HY	, AL4HY	; x003C ~ x003F
AL1MD	, AL2MD	, AL3MD	, AL4MD	; x0040 ~ x0043
AL1DT	, AL2DT	, AL3DT	, AL4DT	; x0044 ~ x0047
AO1PV	, AO2PV	, AO3PV	, AO4PV	; x0048 ~ x004B
CH01_RAMP	, CH02_RAMP	, CH03_RAMP	, CH04_RAMP	; x004C ~ x004F
CH01_SSV	, CH02_SSV	, CH03_SSV	, CH04_SSV	; x0050 ~ x0053
CH01_SOP	, CH02_SOP	, CH03_SOP	, CH04_SOP	; x0054 ~ x0057
CH01_SOFT	, CH02_SOFT	, CH03_SOFT	, CH04_SOFT	; x0058 ~ x005B
CH01_HOP	, CH02_HOP	, CH03_HOP	, CH04_HOP	; x005C ~ x005F
CH01_PB	, CH02_PB	, CH03_PB	, CH04_PB	; x0060 ~ x0063
CH01_TI	, CH02_TI	, CH03_TI	, CH04_TI	; x0064 ~ x0067
CH01_TD	, CH02_TD	, CH03_TD	, CH04_TD	; x0068 ~ x006B
CH01_MR	, CH02_MR	, CH03_MR	, CH04_MR	; x006C ~ x006F
CH01_AR	, CH02_AR	, CH03_AR	, CH04_AR	; x0070 ~ x0073
CH01_HYS	, CH02_HYS	, CH03_HYS	, CH04_HYS	; x0074 ~ x0077
CH01_DP	, CH02_DP	, CH03_DP	, CH04_DP	; x0078 ~ x007B
CH01_FILT	, CH02_FILT	, CH03_FILT	, CH04_FILT	; x007C ~ x007F
CH01_EROP	, CH02_EROP	, CH03_EROP	, CH04_EROP	; x0080 ~ x0083
CH01_SVOF	, CH02_SVOF	, CH03_SVOF	, CH04_SVOF	; x0084 ~ x0087
CH01_PVSE	, CH02_PVSE	, CH03_PVSE	, CH04_PVSE	; x0088 ~ x008B
CH01_CTRL	, CH02_CTRL	, CH03_CTRL	, CH04_CTRL	; x008C ~ x008F
CH01_OPCT	, CH02_OPCT	, CH03_OPCT	, CH04_OPCT	; x0090 ~ x0093
CH01_OPCH	, CH02_OPCH	, CH03_OPCH	, CH04_OPCH	; x0094 ~ x0097
CH01_OPCL	, CH02_OPCL	, CH03_OPCL	, CH04_OPCL	; x0098 ~ x009B
CH01_OPHL	, CH02_OPHL	, CH03_OPHL	, CH04_OPHL	; x009C ~ x009F
CH01_OPLL	, CH02_OPLL	, CH03_OPLL	, CH04_OPLL	; x00A0 ~ x00A3
CH01_mAL	, CH02_mAL	, CH03_mAL	, CH04_mAL	; x00A4 ~ x00A7
CH01_mAH	, CH02_mAH	, CH03_mAH	, CH04_mAH	; x00A8 ~ x00AB
CH01_mVL	, CH02_mVL	, CH03_mVL	, CH04_mVL	; x00AC ~ x00AF
CH01_mVH	, CH02_mVH	, CH03_mVH	, CH04_mVH	; x00B0 ~ x00B3
CH01_VL	, CH02_VL	, CH03_VL	, CH04_VL	; x00B4 ~ x00B7
CH01_VH	, CH02_VH	, CH03_VH	, CH04_VH	; x00B8 ~ x00BB
CH01_OUTL	, CH02_OUTL	, CH03_OUTL	, CH04_OUTL	; x00BC ~ x00BF
CH01_Flag	, CH02_Flag	, CH03_Flag	, CH04_Flag	; x00C0 ~ x00C3