

Шаблон сетевого устройства TPM10-Y2

[Обсуждение на форуме](#)

Имя переменной	Тип данных	Адрес регистра	Комментарий
Fun	float	0	Измеренная величина на входе (после функции)
PV	float	2	Входная величина на входе (до функции)
tYPE_1	int	4	Тип датчика на входе 1
FiL.b	float	5	Полоса фильтра
FiL.t	int	7	Постоянная времени фильтра
dPt	int	8	Положение десятичной точки Ind.L
ind.L	float	9	Верхний порог приведения значения входа 1
ind.H	float	11	Нижний порог приведения значения входа 1
FunC_1	int	13	Тип математической функции на входе 1
tYPE_2	int	260	Тип датчика на входе 2
SP	float	512	Уставка регулятора
SP.Lo	float	514	Нижняя граница уставки выхода 1
SP.Hi	float	516	Верхняя граница уставки выхода 1
out.P	int	518	Выходная мощность на выходе 1
A.rEC	int	523	Автоматическое восстановление после аварии
LoG.d_1	int	544	Тип логики работы ЛУ на выходе 1 (дискретный режим)
HYSt_1	float	545	Гистерезис на выходе 1 (дискретный режим)
Err.d_1	int	552	Безопасное состояние выхода 1 в режиме "Авария" (дискретный режим)
StP.d_1	int	553	Состояние выхода 1 в режиме "Стоп" (дискретный режим)
A.tYP_1	int	576	Тип логики срабатывания сигнализатора (выход 1)
LoG.A_1	int	608	Тип логики работы ЛУ на выходе 1 (аналоговый режим)
HYSt.A_1	float	609	Полоса пропорциональности на выходе 1 (аналоговый режим)
out.L_1	float	611	Нижняя граница выходного значения выхода 1
out.H_1	float	613	Верхняя граница выходного значения выхода 1
Err.A_1	int	615	Безопасное состояние выхода 1 в режиме "Авария" (аналоговый режим)
StP.A_1	Int	616	Состояние выхода 1 в режиме "Стоп" (аналоговый режим)
Pid.P	float	640	Полоса пропорциональности ПИД-регулятора
Pid.i	int	642	Интегральная постоянная ПИД-регулятора
Pid.d	Int	643	Дифференциальная постоянная ПИД-регулятора
Cnt.P	int	644	Период следования импульсов
USP	float	645	Скорость изменения уставки ПИД-регулятора
d.bnd	float	649	Зона нечувствительности ПИД-регулятора

Среда программирования OWEN Logic

oL.L	float	655	Минимальная выходная мощность (нижний предел) ПИД-регулятора
oL.H	float	657	Максимальная выходная мощность (верхний предел) ПИД-регулятора
oL.H	float	659	Максимальная скорость изменения выходной мощности ПИД-регулятора
Err.P_PID	float	661	Значение ВУ1 в режиме "Авария" в случае использования ПИД-регулятора
StP.P_PID	float	666	Значение ВУ1 в режиме "Стоп" в случае использования ПИД-регулятора
FunC_2	int	779	Тип математической функции на выходе 2
LoG.d_2	int	800	Тип логики работы ЛУ на выходе 2 (дискретный режим)
A.tYP_2	Int	832	Тип логики срабатывания сигнализатора (выход 2)
A.HYS	float	835	Гистерезис срабатывания компаратора
LoG.A_2	int	864	Тип логики работы ЛУ на выходе 2 (аналоговый режим)
out.L_2	float	867	Нижняя граница выходного значения выхода 2
out.H_2	float	869	Верхняя граница выходного значения выхода 2
Err.A_2	int	871	Безопасное состояние выхода 2 в режиме "Авария" (аналоговый режим)
SCr1	int	1024	Пользовательский экран 1
SCr2	int	1025	Пользовательский экран 2
SCr3	int	1026	Пользовательский экран 3
SCr4	int	1027	Пользовательский экран 4
SCr5	int	1028	Пользовательский экран 5
SCr6	Int	1029	Пользовательский экран 6
Prot	int	1280	Протокол связи
Addr	int	1281	Адрес прибора в сети Modbus
bAUd	int	1282	Скорость обмена данными
dPS	int	1283	Формат посылки данных
IdLE	int	1284	Задержка ответа от прибора
b.ord	int	1285	Порядок байт в регистре
APLY	int	1286	Применение текущих настроек порта RS-485

В шаблонах указаны не все регистры доступные для сетевого обмена, для уточнения необходимой информации обращайтесь к руководству по эксплуатации на соответствующий прибор.

Разработчик	Версия	Дата изменения
Цуканов А.И.	1.0	16.05.2025