

称重专家

**SeTAQ**

---

高速 AD 模块 AD-S112H  
技术手册

---

**山东西泰克仪器有限公司**

济南·高新区·天辰大街 1251 号 PC:250101 Tel: +86 (531) 81216100 Fax: 81216101

## 声明

- 一、 **AD-S** 系列 A/D 转换模块是由山东西泰克仪器有限公司自主设计、研发和生产，可用于制造数字传感器或仪表升级。
- 二、 山东西泰克仪器有限公司保留修改本手册的权利。
- 三、 如果用户有任何技术问题可通过电话 (0531 81216101) 或邮箱 (setaq@setaq.com) 方式与我公司联系。

## 警告

- 一、 用户使用前请仔细阅读该手册的内容，如有特殊要求、疑问或建议请与本公司联系。
- 二、 请专业人员调试、检测和维修。
- 三、 本手册只对以称重数字传感器为例，对其特性和使用加以说明。  
若作其他 A/D 用途时请与本公司技术人员联系。
- 四、 在焊接过程中应先保持接大地良好，并注意采取防静电措施。

## 目 录

第一章 概述 .....	1
第二章 特性及指标 .....	2
2.1 AD-S112H 的主要特性 .....	2
2.2 AD-S112H 的主要技术指标 .....	3
第三章 线路连接 .....	4
3.1 模块结构图 .....	4
3.2 端口说明 .....	4
3.3 拨码开关说明 .....	5
第四章 指令设置 .....	6
4.1 指令格式 .....	6
4.2 对指令的应答 .....	6
4.3 口令保护 .....	6
4.4 指令一览表 .....	7
第五章 指令的描述 .....	9
5.1 接口指令 .....	10
5.2 标定和修正指令 .....	15
5.3 秤台设置指令 .....	24
5.4 测量指令 .....	25
5.5 特殊指令 .....	32
5.6 零点和去皮指令 .....	36
5.7 检测指令 .....	40
第六章 指令参数默认值 .....	42

## 第一章 概述

模块的输入信号范围宽，输入范围 $\pm 39\text{mV}$ ，分辨率可达  $100000/\text{mV}$ ，零点和满载温度特性均小于  $5\text{ppm}/^\circ\text{C}$ 。测量结果通过总线串行方式输出，以实现在模拟传感器内部将测量信号数字化，从而形成一个完整的数字传感器。

该模块可适用于各种模拟传感器、AD 控制系统、数字式仪器仪表等。该模块接口类型为 RS-422 或 RS-485 接口。

## 第二章 特性及指标

### 2.1 AD-S112H 模块的主要特性:

- 工作电压 6.5V...12V DC;
- RS-422 或 RS-485 串口（通过指令可修改）传输;
- 数字滤波;
- 数字化定标和标定;
- 特性参数非易失性存储;
- 测量速率可选择;
- 所有设定工作都通过串口完成;
- 零点跟踪范围为 $\pm 2\%$ ;
- 开机自动置零范围为 $\pm 2\% \dots \pm 20\%$ ;
- 线性修正点的个数可选 (4 到 8 个点);
- 可设置秤台最大量程(Max)和分度值(d);
- 测量数值输出收敛快、稳定;
- 可设置防抖动强度 (0%...100%);
- 数字温度补偿功能, 补偿的温度点 2-8 个;
- 实时监控电路的温度, 可输出 AD-S 的温度值;

**第二章 特性及指标****2.2 AD- S112H 的主要技术指标:**

- 测量信号量程:  $\pm 39\text{mV}$ ;
- 最高测量分辨率:  $100000/\text{mV}$  (@12.5Hz 以下);
- 测量速度 (取决于输出格式和波特率):  $1\text{Hz}\sim 4800\text{Hz}$  (任选);
- 滤波方式: 标准滤波器和低通滤波器;
- 非线性:  $\pm 0.001\% \text{F}\cdot\text{S}$ ;
- 温度特性:  $< \pm 5\text{ppm}/^\circ\text{C}$ ;
- 传输方式: RS-422 或 RS-485 (通过指令设置);
- 波特率: 1200bps、2400 bps、4800 bps、9600 bps、19200 bps、38400 bps、57600bps、115200bps (可选);
- 工作电压:  $6.5\text{V}\sim 12\text{V DC}$ ;
- 工作电流 (仅 AD-S 模块):  $\leq 30 \text{ mA}$  (典型)  $\leq 35\text{mA}$  (最大);
- 使用温度范围:  $-40^\circ\text{C}\sim +70^\circ\text{C}$ ;
- 存储温度范围:  $-60^\circ\text{C}\sim +90^\circ\text{C}$ ;
- 模块裸板尺寸 (mm):  $60\times 60$  (长 $\times$ 宽);

第三章 线路连接

3.1 模块结构图

模块结构图如图 3-1 所示。

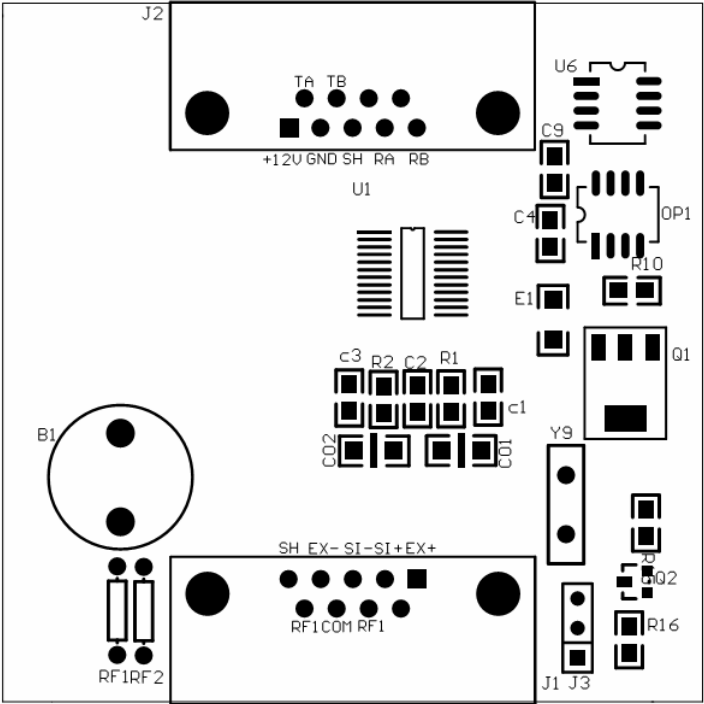


图 3-1 模块结构图

3.2 端口说明

J2 为通讯端口，接口定义如表 3-1：

表 3-1 J2 接口定义

标号	说明
+12V	电源正极（6.5...12VDC）
GND	电源负极
SH	屏蔽
RA	RS422 接收正极
RB	RS422 接收负极
TA	RS422 发送正极
TB	RS422 发送负极
说明：通过指令（FDE）能修改接口方式，当设置为半双工（RS485）方式时，RA 应与 TA 短接作为 RS485 的 A 极；RB 与 TB 短接作为 RS485 的 B 极。	

J1 为传感器端口，接口定义如表 3-2：

表 3-2 J1 接口定义

标号	说明
----	----



EX+	桥源正极
SI+	信号正极
SI-	信号负极
EX-	桥源负极
SH	屏蔽

### 3.3 拨码开关说明

## 第四章 指令设置

## 4.1 指令格式

指令系统包括指令助记符，参数和终止符。如表 4-1 所示

表 4-1 指令格式表

	指令助记符	参数	终止符
设置参数	ABC	X, Y, ...	LF 或 ;
读取参数	ABC?		LF 或 ;
读取测量值	ABC?	X	LF 或 ;

- (1) 指令助记符不区分大小写。例如：ADR01; adr01;和 adR01;功能相同。
- (2) 每条指令需要一个终止符作为输入的结束语，可以是换一次行(LF) 或一个分号(;)。
- (3) 数字输入指令中，输入十进制数时前面的零可省略也可以不写(S..指令除外)。例如：ASF06;与 ASF6;的数字输入结果相同。
- (4) 指令助记符与参数之间，参数与参数之间，参数与终止符之间可以加多个空格。例如：ADR20 ;与 ADR 20;都可以被仪表接收。

## 4.2 对指令的应答

- (1) 对设置参数指令的应答见表 4-2。

表 4-2 设置参数指令的应答

	返回	
设置成功	0	CRLF
设置失败	?	CRLF

例如：输入指令 FMD0 ;  
 返回 0CRLF  
 输入指令 FMD11 ;  
 返回 ?CRLF

- (2) 对读取参数指令的应答见表 4-3。

表 4-3 读取参数指令的应答

	返回	
读取成功	参数值	CRLF
读取失败	?	CRLF

例如：输入指令 ADR? ;  
 返回 10CRLF  
 输入指令 ABR? ;  
 返回 ?CRLF

- (3) 对读取测量值指令的应答，不同的仪表有不同的格式，具体见指令详细说明。

## 4.3 口令保护

AD-S 模块的口令保护功能涉及衡器特性及其标识的重要设置值。只有输入口令后才能激活带口令保护的指令。若通过 SPW 指令输入的口令不正确，则上述带口令保护的指令会以“?”作应答。

## 第四章 指令设置

## 4.4 指令一览表

分类	指令	参数	功能
接口指令	S..	----	选择模块，后 2 位为模块的地址，必须为 2 位有效数。例如，选择地址为 5 的模块应发送 S05；
	ADR	<0-31:1>	模块地址
	BDR	115200,1	波特率和校验位
	COF	<0-255:8>	测量值的输出格式
	CSM	<0-1:0>	测量值的检验和使能，在二进制格式下有效。1:有效 0:无效
标定指令	TEX	<0-255:172>	测量值输出的数据分割符，在 ASCII 码格式下有效
	SZA	<0-8388607:0>	制造零点标定
	SFA	<0-8388607:1000000>	制造加载标定
	ZRV	<0-8388607:0>	制造零点额定值
	RAT	<0-8388607:1000000>	制造加载额定值
	LDW	<0-8388607:0>	用户零点标定
	LWT	<0-8388607:1000000>	用户加载标定
温度补偿指令	NOV	<0-8388607:1000000>	用户加载额定值
	TEP	----	输出模块温度值
	TCN	不定 ( )	温度补偿数目
	TCM	不定 ( )	温度补偿模式
	TEC	----	温度补偿参数输出
	TEM	----	温度补偿测量值
	TEZ	----	温度补偿零点值
	TET	----	温度补偿温度值
	TZR	----	温度补偿零点额定值
	TLR	----	温度补偿加载额定值
线性修正指令	RLE	<0-1:0>	线性修正使能，1:开启 0:关闭
	RLN	<4-8:4>	线性修正数目
	RLC	----	线性修正执行
	RLM	----	线性修正测量值
	RLP	----	线性修正砝码值
秤台指令	FUS	<0-8388607:1000000>	秤台最大秤量
	DIV	<1-255:1>	秤台分度值
测量指令	MSV	----	输出当前测量值（反应时间与采样速率有关）
	MVR	----	测量值寄存器输出（反应时间与采样速率无关，小于 15ms）
	101xxx xx	----	MSV 的精简指令，只需 2 个字节，第一个字节后五位为地址，第二个字节为结束符 0x3B。例如读地址为 3 的测量值应发送：0xA3 0x3B
	110xxx xx	----	MVR 的精简指令，只需 2 个字节，第一个字节后五位为地址，第二个字节为结束符 0x3B。例如读地址为 3 的测量值应发送：0xC3 0x3B
	STP	----	停止测量值输出，用于连续输出测量值的情况
	ASF	<0-8:6>	数字滤波器截至频率
	FMD	<0-1:0>	滤波器方式
	ICR	<1-4800:50>	采样速率
	CHP	<0-1:0>	自动稳零，1:开启 0:关闭
	ADI	<0-99:10>	防抖动强度
	COC	<0-999:100>	收敛常数
特	DPW	"SeTAQ"	定义新口令

## 第四章 指令设置

殊 指 令	SPW	"SeTAQ"	输入口令
	RES	----	复位
	ENU	"XXXX"	测量值单位
	IDN	"ADS,XXXXXXXXXXXX, 0000000,H12"	传感器标号
	TDD0	----	恢复出厂默认值
	TDD1	----	存储受口令保护的参数值
	TDD2	----	读取受口令保护的参数值
	FDE	<0-1:0>	全双工使能, 0:半双工 1:全双工
	POT		蜂鸣器和 LED 控制
	ESR	----	读取错误状态
零 点 和 去 皮 指 令	ZTR	<0-4:0>	自动零点跟踪范围
	ZTS	<0-7:0>	自动零点跟踪速率
	ZCR	<0-2:0>	手动清零范围
	ZCL	----	手动清零
	ZSE	<0-4:0>	开机自动置零范围
	TAR	----	去皮。执行该指令后, 自动将皮重值设置为当前测量值, 并设置 TAS 为净重模式, 模块输出为测量值与皮重值之差。
	TAV	<0-8388607:0>	皮重值
	TAS	<0-1:1>	毛重/净重切换, 1:毛重 2:净重
检 测 指 令	VSR	<1-5:1>	静止检测范围
	VST	<0-99:0>	静止检测时间
	VZR	<1-5:1>	零点检测范围
	VER	<1-5:1>	空秤检测范围

注：特别说明：

(1) <0-99:5>: 0-99 为参数设置范围为 0 到 99; 5 为参数出厂默认值为 5

(2) MSV 与 MVR 后可设置一次输出的测量值的个数, MSV 为实时输出指令, MVR 为实时采样指令。例如: 用户输入 MSV?50; 模块每采样完一次数据, 将采样的数据计算标定后通过串口发送出来, 一共采样 50 次。用户输入 MVR?50; 模块先采样 50 次数据, 采样完成后, 将数据计算标定后通过串口发送出来。

MSV 指令最多可一次输出 65535 个数据, MVR 指令最多可一次输出 5000 个数据。

第五章 指令描述

模块的信号处理与指令设置密切相关，模块的每一条指令的修改都对数据信号的处理产生影响。  
模块的信号处理和指令流程图如图 5-1 所示。

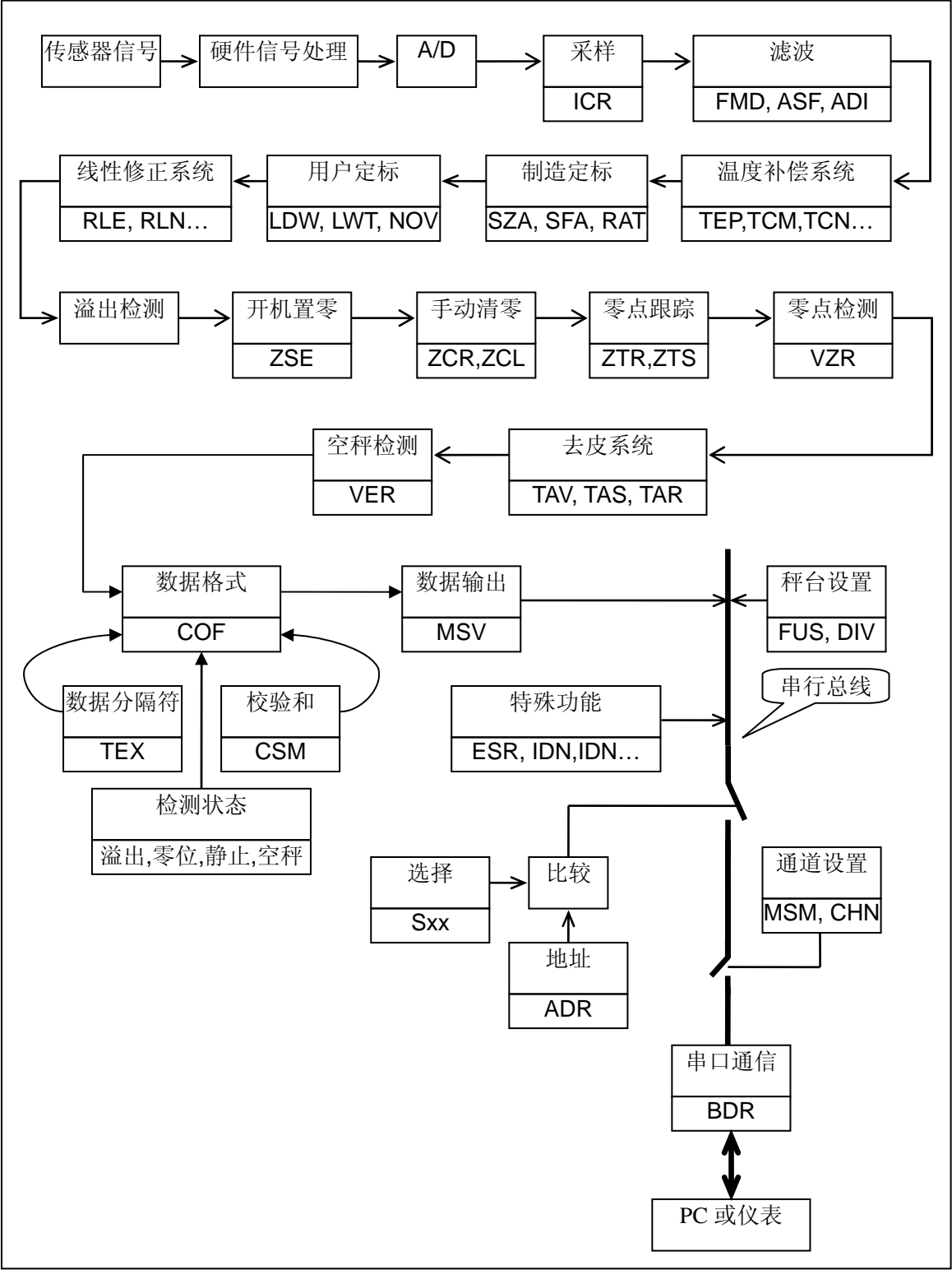


图 5-1 系统信号处理和指令流程图

下面将详细介绍各指令的格式和功能。

## 第五章 指令描述

### 5.1 接口指令

AD-S 模块的接口是一个异步串行接口，数据传输速率与接收速率必须一致，也就是主机波特率和从机波特率必须保持一致。本模块采用的串行数据格式为：

起始位：1 位

字 长：8 位

奇偶位：无校验位/偶校验

停止位：1 位

波特率：1200、2400、4800、9600、19200、38400 、57600、115200bmp/s

见图 5-2 所示。

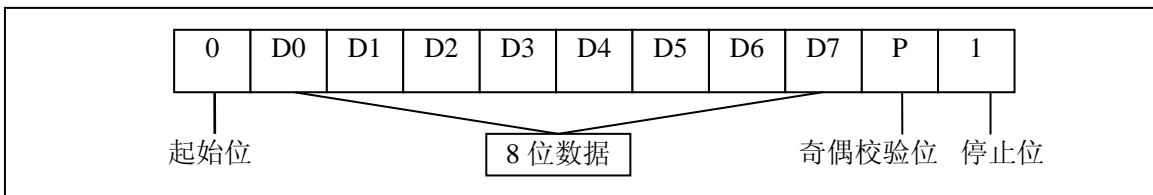


图 5-2 字符的组成

因为数据是一个接一个地传输的，所以传输速率必须与接收速率一致。每秒传输的二进制数位叫做波特率。每个测量值的字符数取决于选择的输出格式 (COF 指令)，可以为 2 到 22 个字符 (详见指令 COF)。

建立 AD-S 与微机之间的通信,必须先配置接口。AD-S 提供以下接口指令：ADR, BDR, COF, CSM, TEX, Sxx。

ADR (Address) — 模块地址		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	ADR (Pn); 或 ADR (Pn), <Ps>;	ADR?;
参数范围	Pn: 00...31; Ps: 制造序号最多 15 个字符	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	输出模块的地址
举例	ADR03;、ADR12, "01234"	----

用十进制数 00...31 输入 AD-S 模块的地址。序号可自动识别为第 2 个参数，然后新地址被确认为该序号下的 AD-S 模块的地址。这样，在总线初始化模式下，若几台 AD-S 模块的地址相同时，就可改变设备地址。在 IDN 指令中序号必须包含在""内。

BDR (Baud Rate) — 波特率和校验位		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	BDR <Pn1>, <Pn2>;	BDR?;
参数范围	Pn1 为波特率 1200、2400、4800、9600、9200、38400、57600、115200; Pn2 为校验位 0 或 1	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----

## 第五章 指令描述

返回值	OCRLCF	输出新设置的波特率及奇偶位的标识
举例	BDR19200,1;、 BDR,0;	----

将要求的波特率作为十进制数输入。波特率可为：1200、2400、4800、9600、19200、38400、57600、115200。输入需要的奇偶位：0-没有奇偶位；1-奇偶位为偶校验。

AD-S 执行该指令后，用新设置值回答。改变波特率后再也不能按原参数值通信。计算机也必须改变为新选择的波特率值。若需永久改变波特率，必须用指令 TDDI 把新参数存储。此步骤也是一种安全措施，即上位机不支持的 AD-S 就不能重新设置其波特率。如果未存储新输入的波特率，复位或重新供电后 AD-S 会报告以前的波特率有效。

COF (Configure Output Format)——测量值的输出格式		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	COF (Pn);	COF?;
参数范围	0...255	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	OCRLCF	从 0...255 的三位数
举例	COF37;、 COF8;	----

(1) COF0 到 COF12 标准格式：

在二进制输出中，字节顺序可选择 MSB→LSB 或 LSB→MSB。在 ASCII 输出中，除了测量值外，还可输出 AD-S 的二进制地址和或测量值状态信息。

测量值的二进制输出格式见表 5-1。

表 5-1 测量值的二进制输出格式表

	参数	长度	测量值输出顺序	终止符
COF0	测量值	4 字节	数据高位在前，低位在后。第 4 个字节无意义。例如：数据输出 0x00 0x12 0x02 0x00 前 3 个字节代表数据为 4610，最后一个字节无意义。	crlf
COF2	测量值	2 字节	数据高位在前，低位在后。例如：数据输出 0x12 0x02 代表数据为 4610。	crlf
COF4	测量值	4 字节	数据低位在前，高位在后。第 4 个字节无意义。	crlf
COF6	测量值	2 字节	数据低位在前，高位在后。	crlf
COF8	测量值	4 字节	数据高位在前，低位在后。第 4 个字节为：状态标示或校验和。	crlf
COF12	测量值	4 字节	数据低位在前，高位在后。第 4 个字节为：状态标示或校验和。	crlf

注：MSB=最大有效位；LSB=最小有效位

在 ASCII 输出中，可在各参数之间自由选择数据分隔符（见指令 TEX）。

测量值的 ASCII 输出格式见表 5-2。

表 5-2 测量值的 ASCII 输出格式表

	第一个参数	T	第二个参数	T	第三个参数	终止符
COF1	测量值 (8)	T (1)	地址 (2)		----	crlf 或 T
COF3	测量值 (8)		----		----	crlf 或 T
COF5	测量值 (8)	T (1)	地址 (2)	T (1)	温度值 (8)	crlf 或 T
COF7	测量值 (8)			T (1)	温度值 (8)	crlf 或 T

## 第五章 指令描述

COF9	测量值 (8)	T (1)	地址 (2)	T (1)	状态 (3)	crlf 或 T
COF11	测量值 (8)	T (1)	-	-	状态 (3)	crlf 或 T

注：(1) T=数据分割符；()=字符数 (2)在总线方式中，输出格式不能设置为 COF9；(3) AD-S322 模块无温度补偿系统，当输出数据格式有温度值时，该温度值固定为“ 000.000”。

## (2) COF16 到 COF28 总线方式：

如果数字 16 加到上述输出格式 COF0...COF12 中，AD-S 就切换为总线输出方式，然后输出一个测量值。AD-S 再切换到部分激活方式 (每个新测量值存储到输出缓冲器中，但不输出)，用选择指令 *Sxx*；可将测量值在总线中输出。

## (3) COF32 到 COF44 没有 CRLF 的测量值二进制输出方式：

如果数字 32 加到上述二进制输出格式 COF0...COF12 中，AD-S 就切换为没有 CRLF 的测量值二进制输出方式。在测量值二进制输出中，终止符 CRLF 省略，因此每一测量值只输出 2 或 4 个字节。这种测量提高了测量值的输出速率。见表 5-3 所示。

表 5-3 没有 CRLF 的测量值二进制输出格式

格式	长度	测量值输出的顺序
COF32	4 字节	数据高位在前，低位在后。第 4 个字节无意义。
COF34	2 字节	数据高位在前，低位在后。
COF36	4 字节	数据低位在前，高位在后。第 4 个字节无意义。
COF38	2 字节	数据低位在前，高位在后。
COF40	4 字节	数据高位在前，低位在后。第 4 个字节为状态或校验和。
COF44	4 字节	数据低位在前，高位在后。第 4 个字节为状态或校验和。

## (4) COF128 到 COF140 通电后连续输出：

注意：此输出格式不能用于总线方式

如果数位 128 加到上述输出格式 COF0...COF12 中，就 AD-S 切换为连续输出方式。通电或发出指令 *RES*；后，AD-S 输出测量值，而不需要有指令 *MSV?*；访问。用指令 *STP*；可切断连续输出。

用下列输入进行设置 (COF≥128)：

... (进行必要设置)  
*ICRx*； (设置 AD-S 的测量速率)  
*COF128*； (AD-S 连续传输测量值，时间间隔与 ICR 相符)  
*STP*； (停止连续传输)  
*TDD1*； (存储以防断电)  
*COF128*； (AD-S 连续传输测量值，时间间隔与 ICR 相符)

AD-S 通电后也不需要单独要求就可开始测量值输出。

## (5) 测量值的输出速率：

AD-S 每秒最多可输出 100 个测量值。此数据速率取决于波特率 (BDR)、测量值输出的数据格式 (COF) 和测量速率 (ICR)。因此，必须根据所选择的测量值输出速率 (ICR) 来确定数据的输出格式 (COF) 和数据传输所需要的最小波特率 (BDR)。

如果选择的输出速率相对于输出格式和波特率来说太高，数据的输出速率就达不到系统要求，还有可能出现错误数据的输出。



因此，选择合适地数据输出格式和数据传输波特率能使系统更快速、更稳定。他们之间的关系如表 5-4 所示。

表 5-4 不同数据输出速率 (ICR) 在不同数据输出格式 (COF) 下所需要的最小波特率 (BDR) (MSC?0;)

数据格式 \ 测量速率	400	200	100	50	25	12.5	6.25	3.125
MSV?0 时 COF2/COF6 (2Byte)	38400	19200	9600	2400	1200	1200	1200	1200
MSV?0 时 COF0/COF4 (4Byte)	—	38400	38400	9600	2400	1200	1200	1200
MSV?1 时 COF0/COF4 (8Byte)	—	—	—	19200	4800	1200	1200	1200
MSV?0 时 COF3 (10)	—	—	—	38400	4800	2400	1200	1200
MSV?0 时 COF1 (13)	—	—	—	—	9600	2400	1200	1200
MSV?0 时 COF9 (17)	—	—	—	—	9600	4800	1200	1200
MSV?0 时 COF7 (19)	—	—	—	—	19200	4800	2400	1200
MSV?0 时 COF5 (22)	—	—	—	—	19200	4800	2400	1200

注：测量速率 (ICR) 的单位为次/秒；波特率的单位为位/秒  
“—”表示没有合适的波特率

二进制测量值时，字节中的 CR 和 LF 也是二进制的代码，二进制输出格式的测量值中也可能出现这样的代码。因此，对于测量值输出的内容不能用检测字符 CRLF 的方法来判定测量值输出的结束，而应该以接收的字节数应作为二进制输出的结束标记。控制字符 CR/LF 也附加到二进制输出的字符内 (唯一例外：MSV?0;)。

CSM (Checksum)——测量数据的校验和 (只在 COF 二进制状态下有效)		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	CSM (Pn);	CSM?;
参数范围	0...1	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	用十进制数 0...1 输出
举例	CSM0;、CSM1;	----

该指令只有在二进制格式下才有效。CSM 为 0，以正常状态传输；CSM 为 1，在二进制格式 COF8 和 COF12 中除了传输数据外还传输数据校验和。对于 3 个字节的测量值，校验和是这 3 个字节异或后的数据。

TEX (Terminator Execution)——测量数据之间的分隔符		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	TEX (Pn);	TEX?;
参数范围	0...255	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	设置的数据分割符以 3 位十进制 (0...255) 输出
举例	TEX172;、TEX44;	----

所需数据分割符以十进制 ASCII 码形式输入 (如：逗号的 16 进制 ASCII 值为 44，则输入 TEX44;)。0...127 的任何 ASCII 字符都可当作数据分割符。如果输入的数值大于 127 则数据分

## 第五章 指令描述

隔符为输入的数值减去 128 后的 ASCII 字符 (如: 输入 *TEX172*; 时则数据分隔符为  $172-128=44$ , 也就是为逗号)。数据分割符设置在测量值输出的各参数之间 (参考指令 *MSV* 和 *COF*)。例如:  
*-0123456,12,000; -0123457,12,000* 等 (适用于 *COF9*)

S.. (Select) —在总线方式下选择 AD-S		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>Sxx; xx 与 S 是不可分割的</i>	----
参数范围	<i>xx</i> 的范围为 0...31 或 98	----
反应时间	<15ms	----
口令保护	没有	----
参数保护	无	----
返回值	无	----
举例	<i>S02; \ S13;</i>	----

选择指令不会得到回答, 用此命令可以单独或共同被选连接于同一条总线的几台 AD-S。复位或通电后 (*COF*>127 除外), AD-S 总是等待选择, 因此必须通过选择指令进行访问。用指令 *ADR* 分配地址, 最多可为 32 个 (00...31)。

注意: 单独的指令 *Sxx;* 不会有回答。只有与其它指令一起, 所选的 AD-S 才会回答。

例如: *S00;*  
       指令 1;  
       指令 2;  
       ...  
       指令 *n*;  
       *S01;*  
       指令 1; 等等

指令 *S98;* 用于特殊功能 (广播)。在此情况下, 所有连接总线的 AD-S 都被选中。所有 AD-S 执行以后的指令, 而不作回答。这种情况会一直保持到有一台 AD-S 重新被指令 *S00...S31* 选中为止。注意, 只能用“;”作为此指令的分割符 (而不是 CRLF)。

询问总线中的测量值可按如下进行:

*S98;*        选择所有的 AD-S  
*MSV?;*    测量值询问, 所有 AD-S 生成测量值在测量时间 (ICR) 之后, 将测量值放在输出缓冲器中的, 但是没有 AD-S 传输  
*S01;*        由地址为 01 的 AD-S 输出测量值  
*S02;*        由地址为 02 的 AD-S 输出测量值  
 ...         等等

5.2 标定和修正指令

下面所述指令用于标定和修正。

用于调整(定标)的指令: SZA、SFA、LDW、LWT。指令 RAT 可用于设置制造信号源的额定值; 指令 NOV 用于设置用户传感器特性的额定值。

用于线性修正的指令: RLE、RLN、RLC。

用于温度补偿的指令: TCM、TCN、TEC、TEM、TET、TEZ、TZR、TLR。

5.2.1 设置制造特性

AD-S 首先以制造特性 SZA、SFA、RAT 运行。此设置不能改变, 它应单独记录或保存, 以便被偶然损坏时, 仍能够恢复同样特性。

用户可用指令 LDW、LWT、NOV 将 AD-S 特性调整为满足自己要求的值。如果用 LDW、LWT、NOV 输入时默认值 LDW0;、LWT1000000;、NOV1000000; 时, 用 SZA、SFA、RAT 所确定的制造特性被保留。

注意: 特性指令 SZA、SFA 的输入或测量必须按顺序。SZA<xxx>;、SFA<xxx>; 只有输入两个参数或测量成对参数后, 才进行计算。这也适用于 LDW、LWT。

测量或输入制造特性的零点和额定值后, SZA→SFA 的范围取决于所设置的传感器额定值。

设置制造特性过程如图 5-3 所示。

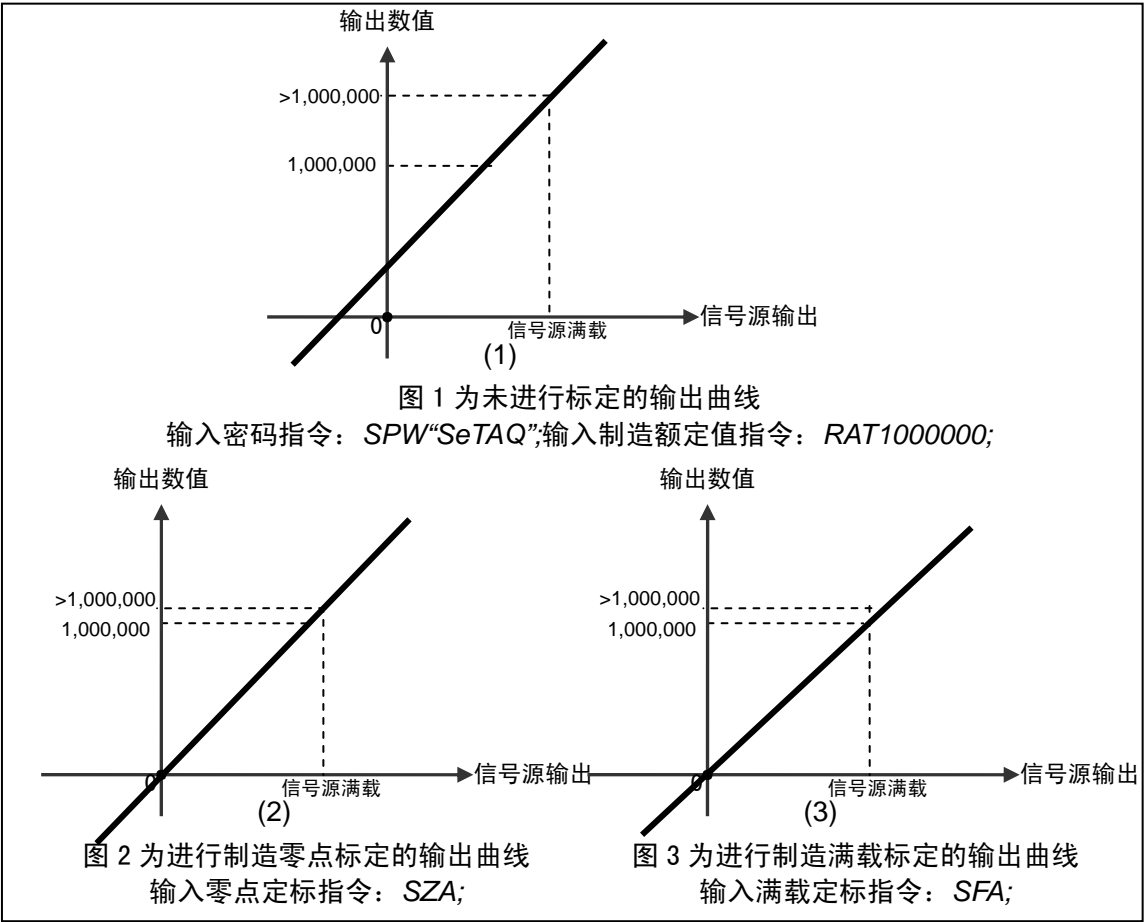


图 5-3 设置制造特性过程简图

SZA (Sensor Zero Adjust)—制造零点调整		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>SZA&lt;Pn&gt;;</i>	<i>SZA?;</i>
参数范围	0...±8000000	----
反应时间	<i>sza</i> ; <2 <sup>ICR</sup> ×2.5ms + 5ms <i>sza Pn</i> ; <30ms	<30ms
口令保护	有	无
参数保护	SZA 与 SFA 必须成对输入才可有效	----
返回值	0CRLCF	输出 0mV/V 时 AD-S 模块出厂特性的值, 输出±7 位数的值, 输出±7 位数的值 0000345CRLF
举例	<i>SZA 234;;</i> 、 <i>SZA;</i>	----

当输入指令 *SZA 零点值;* 时, 用指令替代实际载荷信号输入至 AD-S 模块, 输入的值被存储, 但是, 只有执行 SFA 输入时相应参数才进行计算。

当输入指令 *SZA;* 时 AD-S 模块会调整内部测量值作为信号源的零点值 (0mV/V)。当信号源处于空载状态时, 通过发送指令 *SZA;* 测量输入信号并存储到 RAM 中, 只有输入 *SFA;* 时相应得参数才进行计算并保存。

SFA (Sensor Fullscale Adjust)—制造满量程 (加载) 调整		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>SFA&lt;Pn&gt;;</i>	<i>SFA?;</i>
参数范围	0...±8000000	----
反应时间	<i>sfa</i> ; <2 <sup>ICR</sup> ×2.5ms + 15ms <i>sfa Pn</i> ; <45ms	<30ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	输出±7 位满量程数值 -0915345CRLF
举例	<i>SFA3100000;;</i> 、 <i>SFA;</i>	----

当输入指令 *SFA 满量程值;* 时, 用指令替代实际载荷向 AD-S 模块输入额定分度数信号, 存储输入的值, 与原来由 SZA 输入的值进行计算。

当输入指令 *SFA;* 时, 此指令类似指令 SZA 的使用。利用此指令, 电路会将其内部值设置为规定的输入值 (信号源的额定载荷)。当信号源输入额定载荷信号时, 发送 *SFA;* 指令, AD-S 模块内部测量载荷信号, 并存储在 RAM 中, 并与原来由 SZA 输入的值进行计算。

RAT (Sensor Rating)—制造额定值 (砝码值) 设置		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>RAT (Pn);</i>	
参数范围	0...8000000	----
反应时间	<35ms	<30ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	输出 7 位传感器额定值 2000000CRLF
举例	<i>RAT2000;;</i> 、 <i>RAT1000000;</i>	----

当输入 RAT 指令时, AD-S 模块会根据 SZA 和 SFA 的数值计算定标系数, 使信号满载输出时能达到所设定的制造额定值 (RAT)。用户不要任意修改 RAT 的值, 因为这关系到 AD-S 模块的输出精

度。

输入制造特性的步骤：

- 1. SPW"SeTAQ"; 用指令输入口令
  - 2. NOV 1000000; 恢复用户默认的额定值
  - 3. LDW0; LWT1000000; 关闭用户特性
  - 4. ASF6; 设置滤波器 ASF 至最大限度，使显示静止
  - 5. 卸载信号源，等到静止
  - 6. MSV?; 测出测量值，记录 SZA 的值 n1
  - 7. 信号源输出额定载荷，等到静止
  - 8. MSV?; 测出测量值，记录 SFA 的值 n2
  - 9. SZA n1; SFA n2; 分别用 SZA 值和 SFA 值输入新特性
  - 10. RAT n3; 输入制造所设定的传感器额定值 n3
  - 11. 重新确定用户特性 LDW/LWT
- 如果用已知参数输入制造特性，4 到 8 步可跳过。

5.2.2 设置用户特性

指令 LDW 和 LWT 的操作与指令 SZA 和 SFA 的类似。用这些指令可以进行系统 (如衡器的) 校准，而不需要改变制造时调整的值 (用 SZA 和 SFA 进行的调整)。用 LDW 和 LWT 设置的用户特性值以 ASCII 格式输出时的额定测量范围为 0...1000000。参数 NOV>0 时，可将此 LDW 和 LWT 特性转化为 NOV 值。例如：

NOV 10000; 用户特性额定值为 10000  
NOV 4000; 用户特性额定值为 4000

注意：用 SZA 和 SFA 进行调整时，LDW、LWT 和 NOV 的值恢复默认参数，即 LDW=0、LWT=1000000 和 NOV=1000000。输入 LDW0;、LWT1000000;和 NOV1000000;的值，任何时候都可以切换为用 SZA 和 SFA 测定的特性值。

设置用户特性过程如图 5-4 所示。

LDW (Loadcell Dead Load Weight) —传感器零载标定		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	LDW<Pn>;	LDW?;
参数范围	0...±80000000	----
反应时间	ldw;<2 <sup>ICR</sup> ×2.5ms + 10ms ldw Pn;<40ms	<30ms
口令保护	有	无
参数保护	LDW 与 LWT 必须成对输入才可有效	----
返回值	0CRLCF	用户零点位数或传感器 (静载) 带符号的 7 位数 -0000345CRLF
举例	LDW345;、LDW;	----

LDW 指令为输入传感器零载值。当传感器空载时，输入 LDW;或输入 LDW 空载输出值;来存储用户零点值。但是，只有进行 LWT 的操作，输入相关参数后才进行计算。

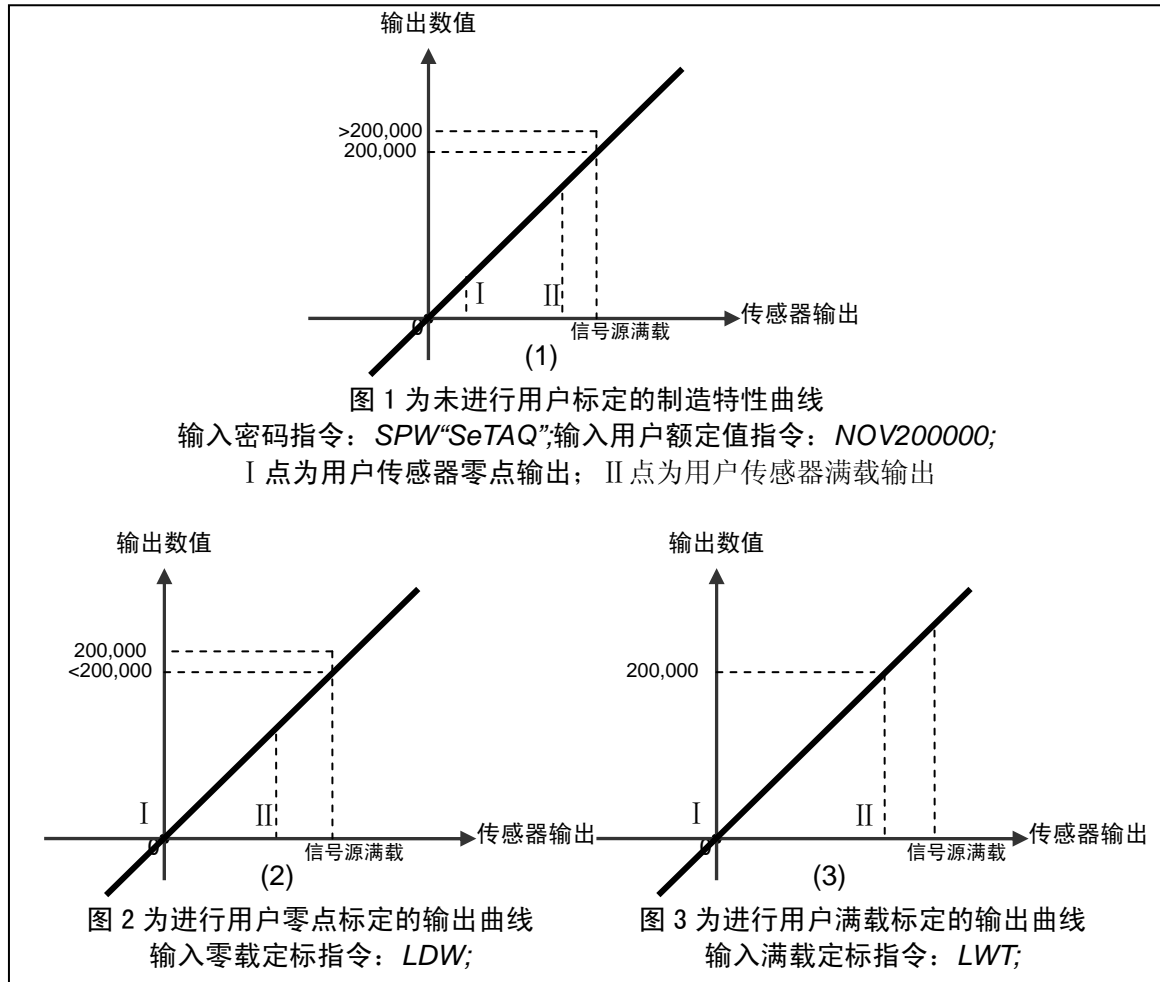


图 5-4 设置用户特性过程简图

LWT (Loadcell Weight)——传感器加载标定		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	LWT<Pn>;	LWT?;
参数范围	0...±8000000	----
反应时间	$lwt; < 2^{ICR} \times 2.5ms + 10ms$ $lwt Pn; < 40ms$	<30ms
口令保护	有	无
参数保护	LDW 与 LWT 必须成对输入才可有效	----
返回值	0CRLCF	用户额定数或传感器满载带符号的 7 位数 2000343CRLF
举例	LWT2000343;、LWT;	----

LWT 指令为输入传感器满载值。当传感器满载时，输入 LWT;或输入 LWT 满载输出值;来存储用户满载值，并与原来输入的 LDW 值计算用户特性。

指令 LDW 和 LWT 不能改变 SZA 和 SFA 的值。

NOV (Nominal Value)——传感器额定值（砝码值）		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	NOV (Pn) ;	NOV?;
参数范围	0...8000000	----
反应时间	<30ms	<30ms

## 第五章 指令描述

口令保护	有	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	AD-S 模块内存储的值将以 7 位数输出 0001000CRLF
举例	NOV 100000;、NOV 200000;	----

NOV 用于对输出的测量值进行定标。输入参数或皮重值不会受到此定标的影响。

输入制造特性的步骤:

1. SPW"SeTAQ"; 用指令输入口令
2. NOV 3000000; 恢复用户默认的额定值
3. LDW0; LWT3000000; 关闭用户特性
4. ASF6; 设置滤波器 ASF 至最大限度, 使显示静止
5. 传感器卸载, 等到静止
6. MSV?; 测出测量值, 记录 LDW 的值 n1
7. 向传感器加额定载荷, 等到静止
8. MSV?; 测出测量值, 记录 LWT 的值 n2
9. LDW n1; LWT n2; 分别用 LDW 值和 LWT 值输入新特性
10. NOV n3; 输入制造所设定的传感器额定值 n3
11. 用指令 TDD1 保护 ASF、NOV 以防断电丢失

## 5.2.3 线性修正指令

线性修正指令包括: RLE、RLN、RLC。

RLE (Revise Linearization Enable) — 线性修正系数使能		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	RLE (Pn);	RLE?;
参数范围	0...1	----
反应时间	RLE0<35ms、RLE1<100ms	<30ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	0CRLF 或 1CRLF
举例	RLE0;	----

输入 RLE0; 时关闭线性修正系数; 输入 RLE1; 时开启线性修正系数。在进行修正时应当关闭线性修正系数, 当修正结束时再开启线性修正系数, AD-S 自动计算新的线性系数并覆盖以前的系数。

RLN (Revise Linearization Num) — 线性修正点个数		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	RLN (Pn);	RLN?;
参数范围	4...8	----
反应时间	<100ms	<30ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	4CRLF 到 8CRLF
举例	RLN5;	----

指令 RLN 为设定线性修正点的个数, 最少为 4 个点, 最多为 8 个点。详细描述见指令 RLC。

## 第五章 指令描述

RLC (Revise Linearization Coefficients)——线性修正系数设置		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>RLC (Pn1),( Pn2);</i>	<i>RLC?;</i>
参数范围	Pn1 为 0-(RLN-1); Pn2 为 0...±8000000	----
反应时间	$<2^{ICR} \times 2.5\text{ms} + 15\text{ms}$	<300ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	两组线性修正测量值、标准砝码值、线性系数值
举例	<i>RLC1,50000;</i>	----

指令 *RLC?;* 输出结果为两组线性修正测量值、标准砝码值、线性系数值，如：

1.000000E+00 ,2.000000E+00 ,3.000000E+00 ,4.000000E+00 *cr1* 第一组测量值  
M(0...3)  
1.000000E+00 ,2.000000E+00 ,3.000000E+00 ,4.000000E+00 *cr1f* 第一组标准砝码值  
W(0...3)  
0.000000E+00 ,1.000000E+00 ,0.000000E+00 ,0.000000E+00 *cr1f* 第一组线性系数值  
C(0...3)  
1.000000E+00 ,2.000000E+00 ,3.000000E+00 ,4.000000E+00 *cr1f* 第二组测量值  
M(4...7)  
1.000000E+00 ,2.000000E+00 ,3.000000E+00 ,4.000000E+00 *cr1f* 第二组标准砝码值  
W(4...7)  
0.000000E+00 ,1.000000E+00 ,0.000000E+00 ,0.000000E+00 *cr1f* 第二组线性系数值  
C(4...7)

AD-S 模块可对衡器的线性误差进行补偿，AD-S 模块的线性修正系数的计算在内部完成，修正范围高(最大：0 修正为 8000000)，修正个数最多为 8 个点。进行线性修正时一定要关闭线性系数 (*RLE0;*)，观察测量点稳定后再送 RLC 指令。

例：如果需要修正 5 个测量点(包括零点)，标准砝码值为 50000、100000、150000、200000，则应输入指令：

<i>RLE 0;</i>	取消线性修正参数
<i>RLC0,0;</i>	空载输出数据稳定后输入
<i>RLC1,50000;</i>	加载第 1 个砝码输出数据稳定后输入
<i>RLC2,100000;</i>	加载第 1 个砝码输出数据稳定后输入
<i>RLC3,150000;</i>	加载第 1 个砝码输出数据稳定后输入
<i>RLC4,200000;</i>	加载第 1 个砝码输出数据稳定后输入
<i>RLE 1;</i>	开启线性修正

RLM (Revise Linearization Measure)——线性修正测量值		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>RLM (Pn1),( Pn2);</i>	----
参数范围	Pn1 为 0-(RLN-1); Pn2 为 0...±8000000	----
反应时间	<15ms	----
口令保护	SPW	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	<i>RLM1,50000;</i>	----

该指令为手动输入线性修正各点的测量值，用户可以对修正结果不符合要求的点进行该点的测量值输入，然后从新计算修正系数来满足总要求。这样用户不必重新对每个点进行线性修正操作，只



## 第五章 指令描述

须修改该点的测量值即可。例如，线性修正第 3 个点不满足要求，则应输入指令：

```
RLE0;
RLM2,10007;
RLE1;
```

RLP (Revise Linearization Poise)——线性修正砒码值		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>RLP (Pn1),( Pn2);</i>	----
参数范围	Pn1 为 0-(RLN-1); Pn2 为 0...±8000000	----
反应时间	<15ms	----
口令保护	SPW	----
参数保护	无	----
返回值	<i>0CRLF</i>	----
举例	<i>RLP1,50000;</i>	----

该指令为手动输入线性修正各点的砒码值，其用法及作用同 RLM 指令，主要方便用户修改各点的参数值。例如：

```
RLE0;
RLP2,10000;
RLE1;
```

## 5.2.4 温度补偿指令

该模块无温度检测芯片，不支持温度补偿指令。

温度补偿指令包括：TCM、TCN、TEC、TEM、TET、TEZ、TZR、TLR。

TEP (Temperature)——输出 AD-S 模块的温度		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	<i>TEP?;</i>
参数范围	----	----
反应时间	----	<30ms
口令保护	----	无
参数保护	----	----
返回值	----	如： <i>025.500CRLF</i>
举例	----	----

指令 TEP 是输出 AD-S 模块的当前温度值，输出单位为摄氏度。例如输入指令 *TEP?;*，则 AD-S 模块返回 *-010.750CRLF*。输出温度的精度为 0.125℃。AD-S322 无温度补偿功能，输入该指令，AD-S322 模块固定输出 “*000.000CRLF*”。

TCM (Temperature Compensation Mode)——温度补偿模式		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>TCM (Pn);</i>	<i>TCM?;</i>
参数范围	0...2	----
反应时间	(TCM0/TCM1)<30ms; TCM2<100ms	<15ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	<i>0CRLF</i>	<i>0CRLF</i> 或 <i>1CRLF</i>
举例	<i>TCM 0;</i>	----

## 第五章 指令描述

TCM 指令为设置温度补偿模式指令。在对 AD-S 模块进行温度补偿时，可以设置为制造模式或用户模式。Pn 等于 0 时为制造模式，Pn 等于 1 是为用户模式，Pn 等于 2 是为恢复制造温度补偿参数(需要复位电路)。

制造模式：在进行温度补偿时，各补偿参数存入制造寄存器和用户寄存器，当补偿结束后，AD-S 模块根据用户寄存器的参数进行温度补偿。

用户模式：在进行温度补偿时，各补偿参数只存入用户寄存器，当补偿结束后，AD-S 模块根据用户寄存器的参数进行温度补偿。

TCN (Temperature Compensation Number)——温度补偿数目		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	TCN (Pn);	TCN?;
参数范围	0...8	----
反应时间	<30ms	<15ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	0CRLF 到 8CRLF
举例	TCN 0;	----

TCN 指令为设置温度补偿点的数目，最多为 8 个温度补偿点，最少为 2 个点。当 Pn 等于 0 时为取消温度补偿。在进行温度补偿时一定要设置指令 TCN 为 0。

TET (Temperature Compensation Temperature Value)——温度补偿温度值输入 TEZ (Temperature Compensation Zero Value)——温度补偿零点值输入 TEM (Temperature Compensation Measure Value)——温度补偿测量值输入		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	TE. (P1), <P2>;	----
参数范围	P1:1...8 P2:0...±8000000	----
反应时间	<30ms	----
口令保护	有	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	TE. 2000;	----

在某一补偿温度点时，TET 指令为输入模块测量的温度点；TEZ 为输入传感器零载时模块的测量值，TEM 为输入传感器加载时模块的测量值。

参数 P1 为测量的温度点，P1 值越大温度值越大。如果测量的温度点为 4 个，在最低的测量温度点上要输入这 3 条指令时，P1 的值为 1；在最高的温度点 P1 的值为 4。

参数 P2 为要输入的各参数的值。当无 P2 参数时，模块自动采集温度值或测量值存入相应的参数中。例如输入 TET2;时模块自动采集温度值，保存第 2 个温度点的温度值。

TZR (Temperature Compensation Zero Rating Value)——温度补偿零点额定值 TLR (Temperature Compensation Load Rating Value)——温度补偿加载额定值		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	T.R (P1);	----

## 第五章 指令描述

参数范围	P1.0...±8000000	----
反应时间	<30ms	----
口令保护	有	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	T.R 2000;	----

TZR 指令为输入温度补偿零点额定值，该值最好为补偿温度点的中间点的零点测量值（TEZ）；TLR 指令为输入温度补偿加载额定值，该值最好为补偿温度点的中间点的加载测量值（TEM）。TZR 指令将在所有温度点下的零点测量值标定为 TZR 值；TLR 指令将在所有温度点下的加载测量值标定为 TLR 值；然后模块根据温度对零点及加载进行补偿。

TEC (Temperature Compensation)——输出温度补偿参数		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	TEC?;
参数范围	----	----
反应时间	----	<40*TCNms
口令保护	----	无
参数保护	----	----
返回值	----	温度值、零点测量值、零点额定值、加载测量值、加载额定值
举例	----	----

TEC 指令输出温度补偿各参数。

举例：将-10℃、20℃、40℃作为 3 个温度补偿点，温度补偿的零点额定值为 200，加载额定值设为 200000。

TCN 0; (取消温度补偿参数)  
TCM 1; (设置温度补偿模式为用户模式)  
TEZ1; (在-10℃，传感器空载输入零点测量值)  
TEM1; (在-10℃，传感器加载输入加载测量值)  
TET1; (在-10℃，输入模块测量的温度值)  
TEZ2; (在 20℃，传感器空载输入零点测量值)  
TEM2; (在 20℃，传感器加载输入加载测量值)  
TET2; (在 20℃，输入模块测量的温度值)  
TEZ3; (在 40℃，传感器空载输入零点测量值)  
TEM3; (在 40℃，传感器加载输入加载测量值)  
TET3; (在 40℃，输入模块测量的温度值)  
TZR20; (输入零点额定值)  
TZL200000; (输入加载额定值)  
TCN 3; (开启温度补偿)

补偿结束后，输入 TEC?;检测温度补偿参数，AD-S 返回：

-1.000000E+01, 2.120000E+02, 2.000000E+02, 2.223500E+05, 2.000000E+05 CRLF  
2.000000E+01, 2.040000E+02, 2.000000E+02, 2.220500E+05, 2.000000E+05 CRLF  
4.000000E+01, 1.980000E+02, 2.000000E+02, 2.213500E+05, 2.000000E+05 CRLF  
温度值 零点测量值 零点额定值 加载测量值 加载额定值

## 第五章 指令描述

## 5.3 秤台设置指令

秤台设置指令包括：FUS、DIV。

秤台设置指令 FUS 与 DIV 设置秤台的最大量程与分度值。检测判定和零点设置都以此设置为依据来计算检测参数和零点参数。如静止检测阈值为  $2.0d$ ， $d$  为分度值，也就是说静止检测阈值为  $2.0 \times \text{DIV}$  的值；同样手动清零范围为  $\pm 10\% \text{Max}$ ， $\text{Max}$  为最大量程，也就是说手动清零范围为  $\pm 10\% \times \text{FUS}$  的值。

注意 FUS 与 DIV 的设定值都是按内码来设定的。它们的值可以比实际值扩大数十倍，只要保证分度数相同即可，分度数等于最大量程除以分度值。例如一台秤的最大量程为  $500\text{Kg}$ ，分度值为  $1\text{g}$ ，则可以设定 DIV 的值为 1，即内码变化 1 个数代表  $1\text{g}$ ，这样 FUS 为 500000；若秤的分度值为  $5\text{g}$ ，也可以设定 DIV 的值为 1，即内码变化 1 个数代表  $5\text{g}$ ，这样 FUS 为 100000；设定 DIV 的值为 5，即内码变化 5 个数代表  $5\text{g}$ ，这样 FUS 还为 500000。设定正确的最大量程和分度值，能使 Hirs-8 模块的各种判定和零点设置运行准确。

FUS (Full Scale)——最大量程		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>FUS(Pn1);</i>	<i>FUS?;</i>
参数范围	0...8000000	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	SPW	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	最大量程值
举例	<i>FUS50000;</i>	<i>500000CRLF</i>

该指令用于设定秤台的最大量程。

DIV (Division Value)——分度值		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>DIV(Pn1);</i>	<i>DIV?;</i>
参数范围	1...255	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	SPW	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	分度值
举例	<i>DIV5;;</i>	<i>10CRLF</i>

该指令用于设定秤台的分度值。

5.4 测量指令

以下指令是直接用于数据测量的指令：

MSV、MVR、STP、ASF、FMD、ICR、ADI、COC

MSV (Measured value output)——测量值输出		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	<i>MSV?</i> ;或 <i>MSV?</i> <i>Pn</i> ;
参数范围	----	0...8388607
反应时间	----	$2^{\text{ICR}} \times 2.5\text{ms} + 5\text{ms}$
口令保护	----	无
参数保护	----	无
返回值	----	当输入 <i>MSV?</i> ;时，输出一次测量值 当输入 <i>MSV?</i> 0 ;时，连续输出测量值，直到用指令 <i>STP</i> ;使输出停止 当输入 <i>MSV?</i> <i>Pn</i> ; ( <i>Pn</i> 不等于 0) 时，输出 <i>Pn</i> 个测量值
举例	----	<i>MSV?</i> ;、 <i>MSV?</i> 10 ;

(1) 测量值以 ASCII 或二进制格式输出测量值 (见指令 COF)

必须先用指令 COF 设置测量值的输出格式，输出与测量范围有关的测量值。测量值可以是毛重或净重值 (指令 TAS)。这样测量值输出的数据为固定值。举例如表 5-7 所示 (详见指令 COF)。

表 5-7 测量值的输出格式及字符数举例

输出格式	AD-S 回答	字符数量
二进制 4 字节	<i>yyyy CRLF</i> (y-二进制)	6
二进制 2 字节	<i>yyCRLF</i> (y-二进制)	4
ASCII COF3	<i>xxxxxxxxCRLF</i> (x-ASCII)	10
ASCII COF9	<i>xxxxxxxx,xx,xxxCRLF</i> (x- ASCII)	17

(2) 输出值的定标取决于指令 NOV 的参数 (表 5-6)

对于二进制 2 字节输出，NOV 值必须≤30000，否则测量值输出会溢出 (7fffH 或 8000H)。对于 *NOV30000* ;，溢出余量大约为 2700 位。

(3) 对于测量值访问的反应时间由指令 ICR 确定 (表 5-8)

表 5-8 测量值的反应时间

ICR	输出速度 Mw / s	对于 MSV? 的大约反应时间 (毫秒)
0	400	2.5
1	200	5
2	100	10
3	50	20
4	25	40
5	12.5	80
6	6.25	160
7	3.125	320

通过指令 *MSV?* *Pn* ;可输出测量值的预先定义值 *Pn*。反应时间顺延于两次测量值之间。只有最后一个测量值输出才带有终止标识 (CR LF)。测量值 *Pn* 的总时间可如下计算：

总时间 (毫秒) =  $Pn \times 2^{\text{ICR}} \times 2.5\text{ms} + 5\text{ms}$

用 *MSV?* 0 ;可连续输出测量值，只有通过指令 STP、RES 或切断电源，才能使此输出停止。连

# 第五章 指令描述

续输出期间不能改变其它参数。

## (3) 测量值的状态

二进制 4 字节或 ASCII 输出中，测量值状态随着测量值传输 (见指令 COF、CSM)。测量值的状态如表 5-9 所示。

表 5-9 测量值的状态

测量值状态	
测量值输出字节状态的内容	可能存在的原因
1 = 净重溢出	皮重值太大
2 = 毛重溢出	定标太敏感
4 = 信号溢出	信号过载 (输入 > $\pm 3.9\text{mV/V}$ )
8 = 没有动作	
192 = 测量值不连贯	总线上可能有地址相同的模块

MVR (Measured value Register output)—测量值寄存器输出		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	MVR?;
参数范围	----	----
反应时间	----	<15ms
口令保护	----	无
参数保护	----	无
返回值	----	根据输出格式 (COF) 而定
举例	----	MVR?;

该指令输出测量值寄存器当前的数据，当模块接收到该指令时，立即将测量值寄存器的值以设定的输出格式 (COF) 输出。

该指令输出速度不受模块采样速率 (ICR) 的影响，只与输出数据的字节数有关。而测量值输出指令 (MSV) 不仅与输出数据的字节数有关而且与受采样速率 (ICR) 的影响。

举例说明：用总线方式读取数据，仪表或上位机发送用 MT 表示，接收用 MR 表示；模块发送用 ST 表示，接收用 SR 表示。数据格式为 COF40，即数据为 4 个字节。

## (1) MSV 指令

```

MT      ;S98;MSV?;
MT      S00;
M 需要等待 1 个至 2 个采样周期后才能接收到数据
MR      4 个字节数据
MT      S01;
M 发送完成后可立即接收数据
MR      4 个字节数据
.....

```

## (2) MSR 指令

```

MT      ;S98;MVR?;
MT      S00;
M 发送完成后可立即接收数据
MR      4 个字节数据
MT      S01;

```

M 发送完成后可立即接收数据  
MR        4 个字节数据  
.....

101XXXXX — 测量值输出精简指令 (x 为二进制 0 或 1)		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	101XXXXX 00111011
参数范围	----	----
反应时间	----	$2^{ICR} \times 2.5ms + 5ms$
口令保护	----	无
参数保护	----	无
返回值	----	根据输出格式 (COF) 而定
举例	----	10111111 00111011

该指令为测量值输出 (MSV) 指令的精简指令, 其操作过程和响应时间与“MSV?;”指令相同。

该精简指令一共 2 个字节, 第一个字节的高 3 位为标志位, 其余为要读取模块的地址, 例如要读取模块的地址为 03, 则应输入的第一个字节为 10100011; 第二个字节为命令的结束符即 ASCII 码分号 (;)。

若模块的通信方式为全双工 (AD-S1XX, AD-S2XX, AD-S322, AD-S323), 在读取数据时可以不发送广播指令 (S98;)。总线读取数据举例:

```
MT      10100000 00111011          // 读取地址为 0 的模块的测量值
M 需要等待 1 个至 2 个采样周期后才能接收到数据
MR      4 个字节数据
MT      10100001 00111011          // 读取地址为 1 的模块的测量值
M 发送完成后可立即接收数据
MR      4 个字节数据
.....
```

若模块的通信方式为半双工 (AD-S321), 不可以使用上述方式读取数据。

110XXXXX — 测量值寄存器输出精简指令 (x 为二进制 0 或 1)		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	110XXXXX 00111011
参数范围	----	----
反应时间	----	<15ms
口令保护	----	无
参数保护	----	无
返回值	----	根据输出格式 (COF) 而定
举例	----	11001111 00111011

该指令为测量值输出 (MVR) 指令的精简指令, 其操作过程和响应时间与“MVR?;”指令相同。

该精简指令一共 2 个字节, 第一个字节的高 3 位为标志位, 其余为要读取模块的地址, 例如要读取模块的地址为 07, 则应输入的第一个字节为 10100111; 第二个字节为命令的结束符即 ASCII 码分号 (;)。

若模块的通信方式为全双工 (AD-S1XX, AD-S2XX, AD-S322, AD-S323), 在读取数据时可

## 第五章 指令描述

以不用发送广播指令 (S98;)。总线读取数据举例:

```

MT      11000000 00111011          // 读取地址为 0 的模块的测量值
M 发送完成后可立即接收数据
MR      4 个字节数据
MT      11000001 00111011          // 读取地址为 1 的模块的测量值
M 发送完成后可立即接收数据
MR      4 个字节数据
.....

```

若模块的通信方式为半双工 (AD-S321), 不可以使用上述方式读取数据。

	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	
参数范围	----	
反应时间	----	
口令保护	----	
参数保护	----	
返回值	----	
举例	----	

STP (Stop) — 停止测量值输出		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	STP;	----
参数范围	----	----
反应时间	----	----
口令保护	无有	----
参数保护	----	----
返回值	----	
举例	STP;	----

用此指令可终止测量值输出, STP 只对指令 MSV 起作用。输出此指令后测量值当前输出结束后再停止输出。

ASF (Amplifier Signal Filter) — 放大器信号滤波器		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	ASF (Pn);	ASF?;
参数范围	0...8	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	OCRLCF	输出设置的滤波常数 (0...8)
举例	ASF7;	----

AD-S 模块滤波系统包含:

- (1) 模拟 3 阶滤波 (截止频率大约为 50Hz)
- (2) 2 个测量值的平均值 (扫描速率为 200Hz, 固定的设置值)



## 第五章 指令描述

(3) 标准滤波器 (FMD0) 或 FIR 滤波器 (FMD1)。通过指令 ASF 可选择截止频率, 固定扫描速率等于 100Hz

(4) 移动平均值滤波 (可通过 ICR 选择, 扫描速率 $\leq$ 100Hz)

因此, 通过两个指令 (ASF、ICR) 的设置, 可以获得所需的滤波效果和输出速率。除此以外, 还可装入不同于上述标准滤波器的更新更有效的数字滤波器。指令 FMD 用于在以下两种滤波方式之间进行切换:

FMD 0; 标准滤波器

FMD 1; FIR 滤波器 (稳定时间与截止频率有关)

标准滤波器 (FMD0) 的滤波特性如下表所示:

表 5-10 标准滤波器的特性

ASF	稳定时间 (毫秒) 达 1%	-3dB 时截止频率 (Hz)	200 Hz 时最大率减值 (dB)
0	0	-	0
1	38	32	-20
2	95	12	-34
3	175	6	-48
4	350	2.8	-60
5	700	1.4	-72
6	1400	0.8	-82
7	2550	0.4	-90
8	5000	0.2	-96

滤波器在 ASF0 时断开。滤波器的截止频率决定稳定时间。滤波器常数越高, 滤波效果越好, 但是重量变化时的稳定时间越长。滤波器设置值应尽可能选小些, 使测量值稳定为宜。

FIR 滤波器 (FMD1) 的特性如下表所示:

表 5-11 FIR 滤波器的特性

ASF	滤波延时	-3 dB 时截止频率	-20 dB 衰减频率	-40 dB 衰减频率	截止带内衰减	截止带
1	12	7.3	17	23	50...100 dB	>25
2	14	6.6	15	19	50...80 dB	>20
3	16	6.2	14	17	50...90 dB	>19
4	16	5.5	12	16	50...80 dB	>17
5	18	4.7	11	14	50...90 dB	>15
6	20	4	9	12	45...85 dB	>12
7	22	3.5	8	10	40...85 dB	>10
8	24	3	7	8	40...80 dB	>8

滤波器在 ASF0 时关闭。用平均值形式 (ICR>4) 限制滤波器 ASF6...ASF8 的带宽。由滤波延时 (12...24) 乘以 10 毫秒 (滤波器扫描速率) 可计算出滤波器的稳定时间 (120ms...240ms)。指令 ICR 不会影响滤波器的稳定时间。总稳定时间还取决于传感器的机械结构, 衡器的静载及被称物体。

## 第五章 指令描述

FMD (Filter mode) —滤波方式		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>FMD (Pn);</i>	<i>FMD?;</i>
参数范围	0...2	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	<i>OCRLCF</i>	输出设置的滤波器 (0...1)
举例	<i>FMD0;</i>	----

0: 标准滤波器, 1: FIR 滤波器, 2: 无滤波器。详见指令 ASF 有关滤波器选择的描述。

ICR (Internal Conversion Rate) —内部转换速率		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>ICR (Pn);</i>	<i>ICR?;</i>
参数范围	1~4800	----
反应时间	<250ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	<i>OCRLCF</i>	输出设置的测量速率 (1~4800)
举例	<i>ICR50;</i>	----

通过输入数字 1~4800 设置测量速率。输出速率即为设置的数值。

表 5-12


设置测量速率时必须参考波特率的设置。测量值速率高时必须设置高波特率以避免测量数据丢失 (见表 5-4)。在 ICR50 时, 对 50Hz 的电网频率抑制性特别好, 但这种频率可能引起干扰。

ADI (Avoid Dithering Intensity) —设置防抖动强度		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>ADI (Pn);</i>	<i>ADI?;</i>
参数范围	0...50	----
反应时间	<30ms	<15ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	<i>OCRLCF</i>	<i>000CRLF...100CRLF</i>
举例	<i>ADI 20;</i>	----

防抖动参数是一个百分比, 参数为 0% 取消防抖动功能, 参数为 50% 防抖动强度最大。防抖动的参数设置的越大, 输出结果延时越长。参数必须根据实际情况来设定, 并不是参数设置越大输出结果越稳定。

<b>COC</b> (Convergence Constant)—设置收敛常数		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>COC (Pn);</i>	<i>COC?;</i>
参数范围	0...999	----
反应时间	<30ms	<15ms
口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	<i>0CRLF</i>	<i>000CRLF...999CRLF</i>
举例	<i>COC 20;</i>	----

收敛常数是反应测量数据稳定性的一个参数，它的值直接影响测量数据的收敛快慢。一般收敛常数越大，测量值稳定越慢；收敛值越小，测量值稳定越快。收敛常数不能设置太小，否则会影响测量值的稳定性。建议用户一般不要修改此常数。

## 5.5 特殊指令

<b>DPW</b> (Define Password)——定义口令		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>DPW ("Pc");</i>	----
参数范围	1...7 个字母或数字 (ASCII 字符)	----
反应时间	<30ms	----
口令保护	无	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	<i>DPW "SeTAQ";</i>	----

用户用此指令可自由输入口令，最多为 7 位 (所有 ASCII 字符)。输入字符必须在双引号 ("...") 之内。

<b>SPW</b> (Set Password)——设置口令		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>SPW ("Pc");</i>	----
参数范围	用 DPW 定义的口令	----
反应时间	<15ms	----
口令保护	无	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	<i>SPW "SeTAQ";</i>	----

正确输入口令以设置受口令保护的指令输入。指令 SPW 的输入口令不正确会使受指令保护的数  
据输入无效。输出不需要口令，口令输入中的大小写字母有区别，  
发出指令 RES 或通电后也不能使用被保护的指令。

下列指令有口令保护：LDW、LWT、NOV、ENU、STR、TDD0、SFA、SZA、RAT、RLC、RLE、  
RLN、ADI、COC。

<b>RES</b> (Restart)——电路重新启动		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>RES;</i>	----
参数范围	----	----
反应时间	<500ms	----
口令保护	无	----
参数保护	----	----
返回值	----	----
举例	<i>RES;</i>	----

指令 RES 可进行热启动，此指令不会得到回答。

<b>ENU</b> (Engineering Unit)——工程单位		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>ENU ("Pc");</i>	<i>ENU? ;</i>
参数范围	4 个字母或数字 (ASCII 字符)	----
反应时间	<30ms	<15ms

## 第五章 指令描述

口令保护	有	无
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	将单位输出 (4 个字符)
举例	ENU("abcd");	----

输入称量单位, 可自由选择输入, 最多 4 个字符。如果输入字符不足 4 个, 则用空格补足。输入单位不附在测量值后, 输入字符必须带引号 ("...")。

IDN (Identification)——传感器型号及序号的标识		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	IDN ("Pc1"), ("Pc2");	IDN?;
参数范围	Pc1、Pc2 分别为最多 15、7 个字母或数字 (ASCII 字符)	----
反应时间	<60ms	<30ms
口令保护	无	无
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	输出标识串 (33 个字符)
举例	IND "SeTAQ-AD-S", "1234";	----

输入传感器型号及序号, 传感器的型号及序号存入电路的非易失存储器中。型号标识最多可为 15 个字符, 输入的字符串必须带引号 ("...")。例如: IND "SeTAQ-AD-S", "1234"; 序号最多可为 7 个字符, 像型号标识一样输入。序号不能改变。如果输入的型号或序号的字符少于最大允许位数, 自动用空格将此输入填满以达到最大允许位数。不能输入制造商和软件版本。

访问输出顺序为: 制造商、传感器型号、序号、软件版本。例如当输入指令 IND?; 时输出 ADS, SeTAQ-AD-S001, 1234, 322CRLF。输出字符数是固定不变的。传感器型号输出一般为 15 个字符, 序号一般为 7 个字符。

TDD (Transmit Device Data)——保护电路参数		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	TDD (Pn);	----
参数范围	0...2	----
反应时间	TDD0<350ms、TDD1<80ms、TDD2<80ms	----
口令保护	TDD0 有、TDD1 没有、TDD2 没有	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	TDD1;	----

## (1) TDD0 指令

TDD0 指令为恢复参数为出厂设定值。当使用此指令时, 用此指令设置的缺省的参数按 ROM→EEPROM→RAM 的顺序由 ROM 拷贝出来。

当输入 TDD0 指令时, 下表所示的指令恢复为出厂默认值。

表 5-13 TDD0 指令改变的参数

出厂设定值	TDD0 的 ROM 值	备注
*ADI10	*不改变	防抖动强度为 10%
ADR31	不改变	地址 31
ASF6	ASF6	0.2Hz 滤波器

## 第五章 指令描述

BDR115200,1	不改变	115200 波特率、偶校验
*COC100	*COC100	收敛常数
COF9	COF9	测量值输出 ASCII 格式
CSM0	CSM0	测量值状态输出 (没有检查和)
NOV1000000	NOV1000000	传感器额定值为 1000000
*DPW"SeTAQ"	*DPW"SeTAQ"	口令
*ENU"XXXX"	*ENU"XXXX"	单位
FMD0	FMD0	标准滤波器过滤方式
ICR50	ICR50	测量速率 50 次/秒
*IDN ADS, ..	*不改变	传感器型号及序号
*RAT1000000	*RAT1000000	信号源额定值为 1000000
*RLC	*不改变	线性修正系数
*RLE0	* RLE0	线性修正关闭
*RLN4	*不改变	线性修正点数为 4 个
*LDW0	*LDW0	用户特性零点值
*LWT1000000	*LWT1000000	用户特性满载值
*SFAxxx <sup>1</sup>	*SFA1000000	制造满量值
*SZAxxx <sup>1</sup>	*SZA0	制造零点值
TAS1	TAS1	测量毛重值
TAV0	TAV0	删除皮重存储值
*TCM1	*不改变	用户特性温度补偿
*TCN0	*不改变	温度补偿点数为 0 个
*TEC	*不改变	温度补偿系数
TEX172	TEX172	数据分割符
STR0	STR0	总线连接电阻器关闭
ZSE0	ZSE0	开机置零无效
ZTR0	ZTR0	零点跟踪无效
ZTS1	ZTS1	零点跟踪速率 0.5d/s

注：标有 1 的参数为任意值；标有 \* 号的参数在输入 (EEPROM) 时立即存储，不受 TDD1、TDD0 的影响。

## (2) TDD1 指令

TDD1 指令为将 RAM 中已改变的指令设置值存储到 EEPROM 中以防断电丢失。这些指令包括：ADR、ASF、BDR、COF、CSM、FMD、ICR、TAS、TAV、TEX、STR、ZSE、ZTR、ZTS。

## (3) TDD2 指令

TDD2 指令为将参数从 EEPROM 读取到 RAM 中。TDD2 中所列的参数被从 EEPROM 拷贝到 RAM 中。复位和通电后这能自动完成。

FDE (Full Duplex Enable)——全双工使能		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	FDE (Pn);	FDE?;

## 第五章 指令描述

参数范围	0...1	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	输出当前设置值
举例	TAS1;	----

1: 设置模块为 RS422 通讯方式;

0: 设置模块为 RS485 通讯方式。

总该指令为上电检测, 在改变通讯方式时, 必须重新上电。

ESR (Event Status Register)——事件状态寄存器		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	----	ESR?;
参数范围	----	----
反应时间	----	<15ms
口令保护	----	有
参数保护	----	----
返回值	----	输出出错信息代码
举例	----	----

此功能输出出错信息, 根据标准将此信息定义为 3 位十进制数。用“or(或)”将出错连接起来。错误信息表如表 5-12 所示。

表 5-12 出错信息表

出错代码	出错含义
000	无错误
001	指令出错
002	执行出错(参数出错)
004	偶校验出错
016 032 128	硬件电路出错

例如: 出错信息为 018, 则与电路有关的硬件和指令参数出现错误。发送指令 RES、通电或读出错状态后, 自动删除寄存器内容。

## 5.6 零点和去皮指令

零点和去皮指令为 ZTR、ZTS、ZCR、ZCL、ZSE、TAR、TAS、TAV。

ZTR (Zero Track Range)——零点跟踪范围		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>ZTR(Pn);</i>	<i>ZTR?;</i>
参数范围	0...4	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	0CRLF...4CRLF
举例	<i>ZTR 3;</i>	----

通过输入数字 0...4 设置零点跟踪范围。零点跟踪范围如下表所示。

表 5-13 零点跟踪范围

ZTR	零点跟踪范围
0	禁止零点跟踪
1	+/-0.5d
2	+/-1.0d,
3	+/-2.0d
4	+/-3.0d

零点跟踪，又称为空秤跟踪，即仪表在零点状态下，为了消除零位的漂移而采取的一种措施。

其中 d 代表分度值即通过 DIV 指令设定的值。零点跟踪共有两部分组成零点跟踪范围和零点跟踪速率(见 ZTS 指令描述)，只用零点值同时满足这两个条件时才能使零点跟踪装置起作用。

模块的零点跟踪装置为自动零点跟踪装置。

ZTS (Zero Track Range)——零点跟踪速率		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>ZTS(Pn);</i>	<i>ZTS?;</i>
参数范围	0...7	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	0CRLF...7CRLF
举例	<i>ZTS3;</i>	----

通过输入数字 0...7 设置零点跟踪速率。零点跟踪速率如下表所示。

表 5-14 零点跟踪速率

ZTS	零点跟踪速率(分度值/秒)
0	0.5d/2s
1	0.5d/s
2	1.0d/s,
3	1.5d/s
4	2.0d/s
5	3.0d/s
6	4.0d/s



7	6.0d/s
---	--------

其中 d 代表分度值即通过 DIV 指令设定的值,零点跟踪速率与零点跟踪范围一起构成零跟装置。

ZCR (Zero Track Range)——清零范围		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	ZCR(Pn);	ZCR?;
参数范围	0...2	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	0CRLF...2CRLF
举例	ZCR1;	----

通过输入数字 0...2 设置清零范围。清零范围如下表所示。

表 5-15 清零范围

ZCR	清零范围
0	禁制手动清零
1	+/-%4Max
2	+/-%50Max

该指令设置手动清零范围，其中 Max 为最大量程即通过 FUS 指令设定的值。只要测量值在清零范围之内如  $-\%4Max \leq \text{Measure} \leq +4\%Max$ ，即可以通过 ZCL 清零。

ZCL (Zero Track Range)——清零		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	ZCL;	----
参数范围	----	----
反应时间	<15ms	----
口令保护	无	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	ZCR;	----

该指令执行手动清零。如果清零范围不等于 0，且输出值满足清零范围，执行该指令时 Hirs-8 模块自动清除测量值，使输出值为 0。

ZSE (Zero Setting)——开机置零		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	ZSE (Pn);	ZSE?;
参数范围	0...4	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	0CRLF...4CRLF
举例	ZSE 3;	----

通过输入数字 0...4 设置开机置零范围。开机置零范围如下表所示。

表 5-16 开机置零范围

ZSE	开机置零范围
-----	--------

## 第五章 指令描述

0	禁止开机置零
1	+/-2%Max
2	+/-5% Max
3	+/-10% Max
4	+/-20% Max

该开机置零装置为自动开机置零装置，其中 **Max** 为最大量程即通过 **FUS** 指令设定的值。通电、复位或输入指令 **RES** 后，在延续 5.0 秒的时间内，衡器静止值在所选的范围即能置零。如果不静止，或者总重值超过所选范围则不能置零。进行任何自动置零前，一般会删除内部零点存储值。如果衡器静止且在总重值在所选范围内，此总重值将被存储到零点存储器内，不能读出零点存储值。

TAR (Tare)——去皮		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	TAR;	----
参数范围	----	----
反应时间	<15ms	----
口令保护	无	----
参数保护	无	----
返回值	0CRLCF	----
举例	TAR;	----

用指令 **TAR** 可将当前测量值作为皮重值去掉(去皮)。去皮后，系统切换为“净重测量值”(TAS0)。当前值存入皮重存储器中(见指令 **TAV**)，并从以后的所有测量值中减去。

TAV (Tare Value)——皮重值		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	TAV (Pn);	TAV?;
参数范围	0...±8388607	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	按所定分度输出皮重存储器的内容
举例	TAV8000;	----

用指令 **SZA**、**SFA** 或 **LDW**、**LWT** 输入参数后，皮重存储器内容会被删除(皮重值为 0)。

例如：

NOV3000;	对衡器的定标
TAS1;	打开总重输出
MSV?; 1500crlf	测量值为 50%=衡器额定载荷
TAR;	去皮并切换为净重输出
TAV?; 1500crlf	访问皮重值
MSV?; 0crlf	测量净重值
TAS?; 0crlf	净重打开
TAS1; 0crlf	切换为总重
MSV?; 3000crlf	测量值为 100%=衡器额定载荷
TAV?; 1500crlf	访问皮重值，未改变

TAS (Tare Set)——总重/净重切换		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	<i>TAS (Pn);</i>	<i>TAS?;</i>
参数范围	0...1	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	<i>0CRLCF</i>	输出当前设置值
举例	<i>TAS0;</i>	----

1: 总重(有皮重); 0: 净重(已去皮)

1: 测量总重值, 没有减去皮重存储器内的值

0: 测量净重值, 从当前测量值中减去皮重存储器内的值

总重/净重切换过程中不改变皮重值。

## 第五章 指令描述

## 5.7 检测指令

检测指令包括：VSR、VST、VZR、VER。

VSR(verify Static Range)——静止检测范围		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	VSR(Pn);	VSR?;
参数范围	1...5	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	1CRLF...5CRLF
举例	VSR3;	----

通过输入数字 1...5 设置静止检测范围。静止检测范围如下表所示。

表 5-17 静止检测范围

VSR	静止检测范围
1	+/-0.25d
2	+/-0.5d
3	+/-1.0d
4	+/-2.0d
5	+/-4.0d

其中 d 代表分度值即通过 DIV 指令设定的值。

VST(verify Static Time)——静止检测时间		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	VST(Pn);	VST?;
参数范围	0...99	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	00CRLF...99CRLF
举例	VST3;	----

通过输入数字 0...99 设置静止检测时间，单位为 1/10 秒。用户设置为 VST0;时则关闭静止检测功能。例如用户输入指令 VST6;时，则静止检测时间为 0.6 秒。

只有在设定的检测时间范围内满足静止检测范围，模块才设定静止标志。用户可以通过设置适当的输出格式（COF）来检测静止标志。

VZR(verify Zero Range)——零点检测范围		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	VZR(Pn);	VZR?;
参数范围	1...5	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	1CRLF...5CRLF
举例	VZR3;	----

通过输入数字 1...5 设置零点检测范围，零点检测范围如下表所示。

表 5-18 零点检测范围

VZR	零点检测范围
1	+/-0.25d
2	+/-0.5d
3	+/-1.0d
4	+/-2.0d
5	+/-4.0d

其中 d 代表分度值即通过 DIV 指令设定的值。

VER(verify Empty Range)——空秤检测范围		
	输入指令	输出参数指令
指令格式	VER(Pn);	VER?;
参数范围	1...5	----
反应时间	<15ms	<15ms
口令保护	无	无
参数保护	TDD1	----
返回值	0CRLCF	1CRLF...5CRLF
举例	VER3;	----

通过输入数字 1...5 设置空秤检测范围，空秤检测范围如下表所示。

表 5-19 空秤检测范围

VER	空秤检测范围
1	+/-0.25d
2	+/-0.5d
3	+/-1.0d
4	+/-2.0d
5	+/-4.0d

其中 d 代表分度值即通过 DIV 指令设定的值。

## 第六章 指令参数默认值

表 6-1 指令参数默认值

分类	指令	参数	详解页码
接口指令	S..	----	14
	ADR	<0-31:1>	10
	BDR	115200,1	10
	COF	<0-255:8>	11
	CSM	<0-1:0>	13
	TEX	<0-255:172>	13
标定指令	SZA	<0-8388607:0>	16
	SFA	<0-8388607:1000000>	16
	ZRV	<0-8388607:0>	----
	RAT	<0-8388607:1000000>	16
	LDW	<0-8388607:0>	17
	LWT	<0-8388607:1000000>	18
温度补偿指令	NOV	<0-8388607:1000000>	18
	TEP	----	21
	TCN	不定 ( )	21
	TCM	不定 ( )	22
	TEC	----	23
	TEM	----	22
	TEZ	----	22
	TET	----	22
线性修正指令	TZR	----	22
	TLR	----	22
	RLE	<0-1:0>	19
	RLN	<4-8:4>	19
	RLC	----	20
秤台指令	RLM	----	20
	RLP	----	21
测量指令	FUS	<0-8388607:1000000>	24
	DIV	<1-255:1>	24
测量指令	MSV	----	25
	MVR	----	26
	101xxx xx	----	27
	110xxx xx	----	27
	STP	----	28
	ASF	<0-8:6>	28
	FMD	<0-1:0>	30
	ICR	<1-4800:50>	30
	CHP	<0-1:0>	----
	ADI	<0-99:10>	30
	COC	<0-999:100>	31
特殊指令	DPW	"SeTAQ"	32
	SPW	"SeTAQ"	32
	RES	----	32
	ENU	"XXXX"	32
	IDN	"ADS,XXXXXXXXXXXXX, 0000000,H12"	33
	TDD0	----	33
	TDD1	----	34
	TDD2	----	34
	FDE	<0-1:0>	34
	POT	----	----
	ESR	----	35
零点和去皮	ZTR	<0-4:0>	36
	ZTS	<0-7:0>	36
	ZCR	<0-2:0>	37
	ZCL	----	37
	ZSE	<0-4:0>	37
	TAR	----	38

## 第六章 指令参数默认值

指令	TAV	<0-8388607:0>	38
	TAS	<0-1:1>	39
检测指令	VSR	<1-5:1>	40
	VST	<0-99:0>	40
	VZR	<1-5:1>	40
	VER	<1-5:1>	41

注：特别说明：

（1）<0-99:5>：0-99 为参数设置范围为 0 到 99；5 为参数出厂默认值为 5

（2）MSV 与 MVR 后可设置一次输出的测量值的个数，MSV 为实时输出指令，MVR 为实时采样指令。例如：用户输入 *MSV?50*；模块每采样完一次数据，将采样的数据计算标定后通过串口发送出来，一共采样 50 次。用户输入 *MVR?50*；模块先采样 50 次数据，采样完成后，将数据计算标定后通过串口发送出来。

MSV 指令最多可一次输出 65535 个数据，MVR 指令最多可一次输出 5000 个数据。