

**SeTAQ®**

**AD-S600/601-C**  
**高速动态称重 AD 控制模块**  
**(数字称重变送器)**  
**使用说明书**

(版本号 V1.0.006)

山东西泰克仪器有限公司

**SeTAQ®**是山东西泰克仪器有限公司的注册商标。

本说明书未经书面许可不得翻印、修改或引用。

### 安全注意事项:



警告：请专业人员检测和维修本设备！



警告：按要求使用电源，请务必正确连线并接地，以确保人员安全和仪表正常工作！请勿带电接线和插拔模块！



注意：本仪表使用中请注意采取防静电措施。

本公司已通过 ISO9001：2008 质量管理体系认证

**SeTAQ®**保留修改本说明书的权利。如有修改，恕不另行通知，请参照公司网站上最新版本的说明书。

2016 年 9 月

# 目录

1. 概述 .....	1
1.1 性能指标 .....	1
1.2 型号描述 .....	1
2. 安装与连接 .....	3
2.1 电源接线说明 .....	4
2.2 串口接线说明 .....	4
2.3 模拟传感器接线说明 .....	4
2.4 模拟输出接口说明 .....	4
2.5 开关量输入输出接口说明 .....	5
3. 模块基本操作 .....	7
3.1 拨码开关设置 .....	7
3.2 显示内容的含义 .....	8
3.3 参数设置 .....	8
4. 应用举例 .....	9
4.1 MODBUS RTU 通讯 .....	9
4.2 标定 .....	10
4.3 模拟量输出设置技巧 .....	10
4.4 去皮 .....	11
4.5 清零 .....	11
5. 工作模式应用 .....	12
5.1 定值模式一 .....	12
5.2 定值模式二 .....	14
5.3 上下限模式 .....	16
5.4 定量模式 .....	18
5.5 减量模式 .....	21
5.6 静态分检模式 .....	24
5.7 动态分检模式 .....	26
6. 附录 .....	28
6.1 MODBUS 通讯地址 .....	28
6.2 MT 连续输出 .....	33

此页无正文

## 1. 概述

AD-S600/601-C 称重 AD 控制模块（又称数字称重变送器）是 SeTAQ 公司开发的带开关量控制功能的称重 AD 模块。其基本功能是将称重传感器的模拟信号变成数字重量信号；再经过动态数字滤波和静态数字滤波，使数字重量信号响应更快更准确，通过串口可将数字重量信号发送出去；同时通过 D/A 转换将数字重量信号变成模拟的 4-20mA 电流信号或 0-5(10)V 的电压信号（仅对 AD-S600-C）。模块具有 RS485 和 RS232 双通讯接口，支持标准 MODBUS RTU 通讯协议和连续输出模式，能够与计算机、PLC 等上位机通信，还可连接大屏幕。

该模块既可以实现静态下的高精度称重，也可以在冲击和振动的情况下实现高速准确的动态称重。该模块在硬件上增加了开关量输入和输出，因此可用外部开关信号实现清零、去皮、启动、停止等操作（可同时实现三种），可完成重量信号的定值控制、上下限控制、定量控制、减量控制、分选控制。可广泛的应用于定量称重包装机、配料称重包装机、液体灌装称重机、重量分选机、拉压力试验机、载荷测试仪等装置。

### 1.1 性能指标

- A/D 分辨率:24 位
- 静态称重精度:1/100000
- A/D 模块重量输出速率: 6.25, 12.5, 25, 50, 100, 200 次/秒可选（默认 50）
- 通讯口: RS-232 和 RS-485 可同时使用，支持标准 Modbus RTU 通讯协议。RS-232 接口支持连续输出模式，可用来接大屏幕
- 波特率: 4800、9600、19200、38400、57600、115200 可选（默认 19200，偶校验）
- 模拟量输出（16 位 D/A 转换）: 4-20mA 或 0-5V/10V（仅 AD-S600-C 有此功能）
- 3 个开关量输入，3 个开关量输出
- 12 个状态指示灯，5 位拨码开关设置模块地址（默认地址 01）
- 传感器激励电压: 5VDC，最大电流: <100mA（含 4 只 350Ω 称重传感器消耗的电流）
- 模块工作电源: 24VDC 200mA（不含开关量输出消耗）
- 具有总线供电及 RS-485 通信功能，多个模块可通过连接器并联（可选）
- 标准 DIN 导轨安装方式
- 壳体尺寸（带接线端子）: 110mm×23mm×116mm
- 工作环境: 温度 -20~60℃，相对湿度 10%~85%，不冷凝
- 存贮环境: 温度 -40~80℃，相对湿度 10%~85%，不冷凝

### 1.2 型号描述

AD-S600-C 和 AD-S601-C 都具有拨码开关，拨码开关的作用是用于设置模块 MODBUS 通讯地址和恢复默认通讯参数，但 AD-S600-C 比 AD-S601-C 多模拟量输出功能。AD-S60X 系列模块具体功能区别如表 1-1 所示。

表 1-1 AD-S60X 型号分类表

序号	型号	电源 V DC	拨 码 开 关	显示	A D 通 道	通信接口		4-20mA /0-5V/ 0-10V 可设置	输入	输出	主要功能
						RS- 232	RS- 485				
1	AD-S600-N	24	8 位	6 个 LED	1	√	√	√	0	0	双串口 MODBUS 数字输出、模拟量 4-20mA 输出重量信号
2	AD-S600-S	24	8 位	6+6 个 LED	1	√	√	√	3	3	比 AD-S600-N 增加定值、上下限、定量、减量等五种控制模式
3	AD-S600-C	24	8 位	6+6 个 LED	1	√	√	√	3	3	比 AD-S600-S 增加了两种分选控制，达到七种控制模式
4	AD-S600D-N	24	无	6 位 0.25"数码管+4 个按键	1	√	√	√	0	0	显示、双串口 MODBUS 数字输出、模拟量 4-20mA 输出重量信号
5	AD-S600D-S	24	无	6 位 0.25"数码管+4 个按键	1	√	√	√	3	3	比 AD-S600D-N 增加定值、上下限、定量、减量等五种控制模式
6	AD-S600D-C	24	无	6 位 0.25"数码管+4 个按键	1	√	√	√	3	3	比 AD-S600D-S 增加了两种分选控制，达到七种控制模式
7	AD-S601-N	24	8 位	6 个 LED	1	√	√		0	0	双串口 MODBUS 数字输出
8	AD-S601-S	24	8 位	6+6 个 LED	1	√	√		3	3	比 AD-S601-N 增加定值、上下限、定量、减量等五种控制模式
9	AD-S601-C	24	8 位	6+6 个 LED	1	√	√		3	3	比 AD-S601-S 增加了两种分选控制，达到七种控制模式
10	AD-S601D-N	24	无	6 位 0.25"数码管+4 个按键	1	√	√		0	0	显示、双串口 MODBUS 数字输出
11	AD-S601D-S	24	无	6 位 0.25"数码管+4 个按键	1	√	√		3	3	比 AD-S601D-N 增加定值、上下限、定量、减量等五种控制模式
12	AD-S601D-C	24	无	6 位 0.25"数码管+4 个按键	1	√	√		3	3	比 AD-S601D-S 增加了两种分选控制，达到七种控制模式
13	AD-S602-N	24	8 位	6 个 LED	2	√	√	无	0	0	双通道 AD、双串口 MODBUS 数字输出
14	AD-S602-S	24	8 位	6+6 个 LED	2	√	√	无	3	3	双通道 AD、双串口 MODBUS 数字输出、定值模式

## 2. 安装与连接

本章主要介绍 AD-S600-C（在以下章节中，如无特别说明，均以 AD-S600-C 为例进行说明，如果您的模块不具备某些章节的功能，请跳过此章节的阅读）与外部设备的连接方法及注意事项。您在使用模块前请仔细阅读本章内容，以确保模块连接正确。本模块显示界面为两排 LED 指示灯，用于指示模块所处的状态。安装时按中图 1、2、3 步操作，拆卸时先用螺丝刀按右图箭头方向操作，操作的同时再按中图 3、2、1 步箭头反向操作。

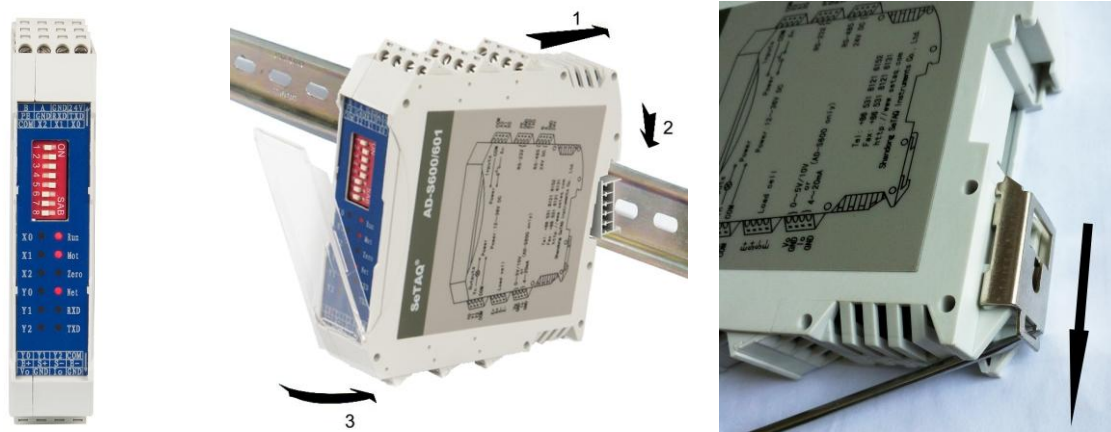


图 2-1-1 AD-S600/601-C 正面图与安装拆卸图

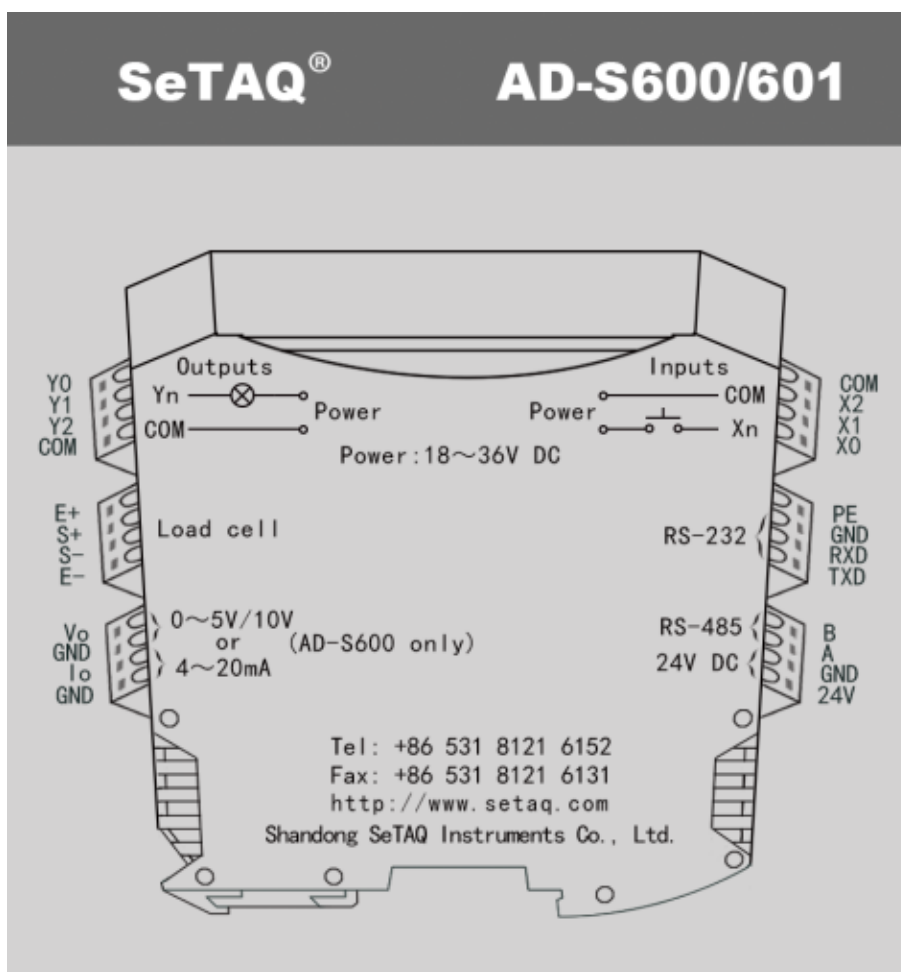


图 2-1-2 AD-S600/601-C 侧面端子接线图

## 2.1 电源接线说明

表 2-1 直流电源接线说明

接线端	功能
24VDC	模块电源正极 24VDC 输入
GND	模块电源负极
PE	模块保护接地



**警告：**在使用过程中，一定严格按照要求进行电源连接，安全输入电压范围为 15-36VDC，单个或多个模块通过连接器连接时，严禁带电插拔！因用电不规范所造成的损坏，我公司不予保修。

## 2.2 串口接线说明

表 2-2 通信接口说明

接线端	功能
RXD	RS-232 接收线
TXD	RS-232 发送线
GND	RS-232 信号地
A	RS-485 信号正
B	RS-485 信号负

模块具有 RS232 和 RS485 通讯功能，可根据需要选择任一种或同时使用，但如果需要 MT 连续输出模式时，只能选择 RS232 通讯。模块出厂默认地址 01，波特率 19200，数据位 8 位，停止位 1 位，校验位偶校验。

改变模块地址、波特率或校验位等参数，模块需要重新启动，计算机或 PLC 等控制设备也不能按原来的参数通信，必须改变为新的通讯参数。

## 2.3 模拟传感器接线说明

表 2-3 模拟传感器接线说明

接线端	E+	S+	S-	E-
功能	激励正	信号正	信号负	激励负

**注意：**传感器的屏蔽端与 E-相连。若使用六线制传感器，请将传感器的 EXC+和 SEN+短接后与模块的 E+相连，传感器的 EXC-和 SEN-短接后与模块的 E-相连。

## 2.4 模拟输出接口说明

表 2-4 模拟输出接线端子说明

接线端	功能
Io	模拟电流输出正
GND	模拟电流输出负
Vo	模拟电压输出正
GND	模拟电压输出负

模块出厂时，模拟量输出默认是关闭的。选择 4-20mA 输出时，负载电阻  $R_L < 500\Omega$ ；选择电压输

出时，负载电阻  $R_L > 1000\Omega$ 。当负载电阻不满足以上条件时，不能输出到最大值。本功能仅 AD-S600-C 具有，AD-S601-C 不具有此功能。

## 2.5 开关量输入输出接口说明

AD-S600-C 带 3 个光电隔离输入 X0-X2 和 3 个开关量输出 Y0-Y2，可外接 PLC、按钮开关、继电器线圈或触点等，用于各种工作模式。

表 2-5 开关量输入接线端子说明

接线端	X0	X1	X2	COM
功能	输入 1	输入 2	输入 3	输入公共端

**注意：**COM 为公共端，接线时，可接正也可接负，输入端电压范围 18-36VDC，若超出范围，模块不能正常工作或损坏模块。

表 2-6 开关量输出接线端子说明

接线端	Y0	Y1	Y2	COM
功能	输出 1	输出 2	输出 3	输出公共端

**注意：**COM 为公共端，接线时，可接正也可接负，输出端电流小于 200mA(18-36VDC)，若超出范围，模块不能正常工作或损坏模块。如果用户连接的是感性负载（如继电器的线圈），必须在感性负载的两端并联反向续流保护二极管（正向允许电流大于 1A，反向耐压大于 50V），否则，感性负载产生的瞬间感应电压会损坏该输出端口内部的光耦继电器。

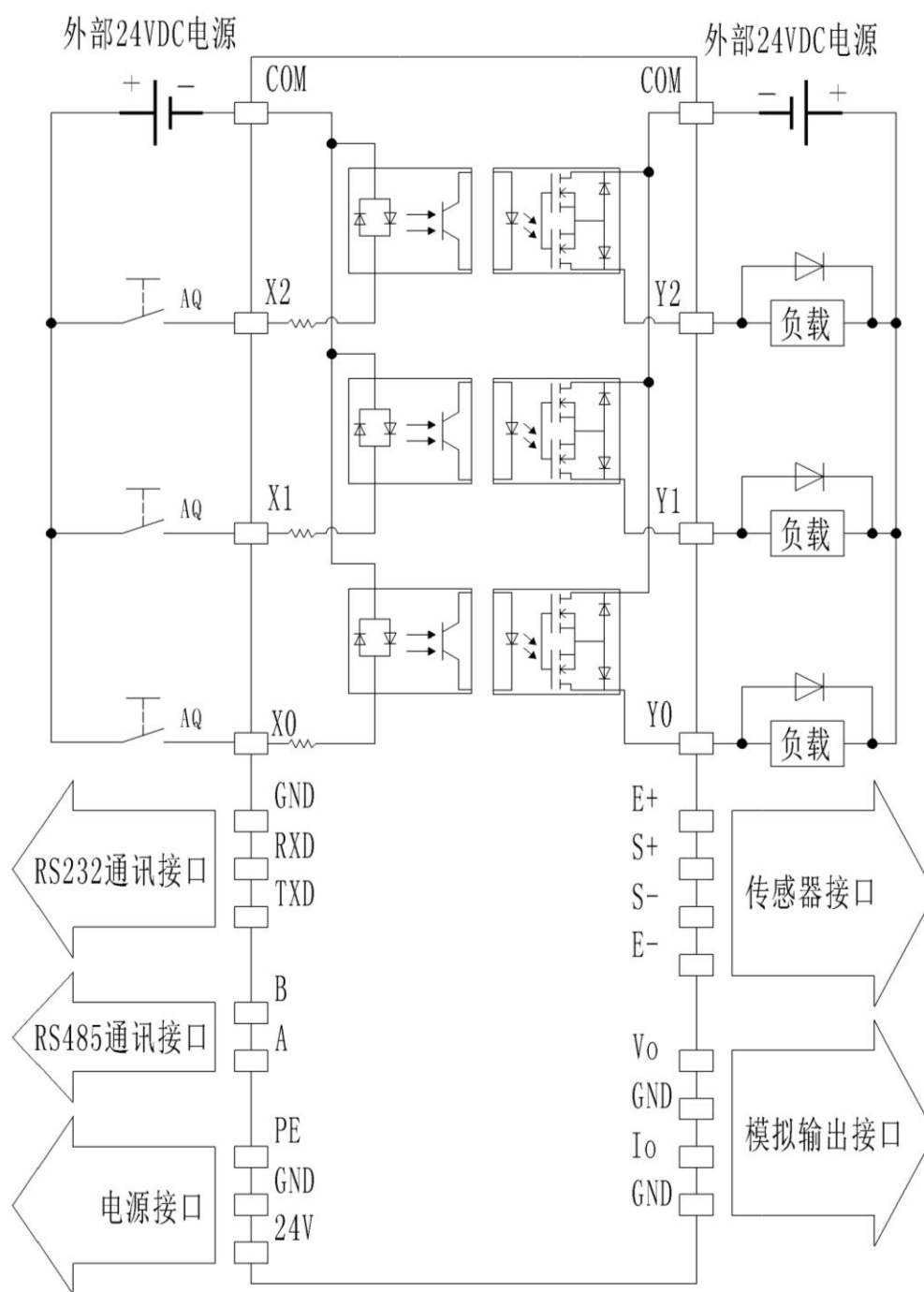


图 2-2 AD-S600-C 接线原理图

### 3. 模块基本操作

本章主要介绍 AD-S600/601-C 拨码开关的设置、模块显示内容的含义和模块参数设置等操作。

#### 3.1 拨码开关设置

AD-S600/601-C 带有 8 位拨码开关，主要用来设置串口 MODBUS 通讯。其中 S1~S5 为地址设置拨码开关。各个拨码位置拨到 ON 上时对应的地址为 1 (S1)、2 (S2)、4 (S3)、8 (S4)、16 (S5)，模块地址为 S1~S5 之和，范围为 0~31 (出厂默认 01)。当进行 MODBUS 通讯时，地址不可设置为 0。

表 3-1 拨码开关 S1-S5 设置地址

地址	S1	S2	S3	S4	S5	拨码示意	地址	S1	S2	S3	S4	S5	拨码示意
1	ON	OFF	OFF	OFF	OFF		17	ON	OFF	OFF	OFF	ON	
2	OFF	ON	OFF	OFF	OFF		18	OFF	ON	OFF	OFF	ON	
3	ON	ON	OFF	OFF	OFF		19	ON	ON	OFF	OFF	ON	
4	OFF	OFF	ON	OFF	OFF		20	OFF	OFF	ON	OFF	ON	
5	ON	OFF	ON	OFF	OFF		21	ON	OFF	ON	OFF	ON	
6	OFF	ON	ON	OFF	OFF		22	OFF	ON	ON	OFF	ON	
7	ON	ON	ON	OFF	OFF		23	ON	ON	ON	OFF	ON	
8	OFF	OFF	OFF	ON	OFF		24	OFF	OFF	OFF	ON	ON	
9	ON	OFF	OFF	ON	OFF		25	ON	OFF	OFF	ON	ON	
10	OFF	ON	OFF	ON	OFF		26	OFF	ON	OFF	ON	ON	
11	ON	ON	OFF	ON	OFF		27	ON	ON	OFF	ON	ON	
12	OFF	OFF	ON	ON	OFF		28	OFF	OFF	ON	ON	ON	
13	ON	OFF	ON	ON	OFF		29	ON	OFF	ON	ON	ON	
14	OFF	ON	ON	ON	OFF		30	OFF	ON	ON	ON	ON	
15	ON	ON	ON	ON	OFF		31	ON	ON	ON	ON	ON	
16	OFF	OFF	OFF	OFF	ON		-	-	-	-	-	-	-

拨码开关 S6 用来恢复默认的波特率、数据位、停止位、校验位，使用时，把 S6 拨到 ON 上，然后重新上电，则通讯参数恢复为：波特率 19200，数据位 8 位，停止位 1 位，校验位偶校验。把 S6 拨到 OFF 上可以设置波特率、数据位、停止位、校验位。S7、S8 留给以后备用。

### 3.2 显示内容的含义

- (1) TXD 灯亮，表示模块正在进行发送数据。
- (2) RXD 灯亮，表示模块正在进行接收数据。
- (3) Net 灯亮，表示已经进行了去皮或预置皮重操作。
- (4) Zero 灯亮，表示称重重量值为零。
- (5) Mot 灯亮，表示模块重量值处于不稳定状态。
- (6) Run 灯亮，表示正在以一种工作模式运行。
- (7) Y2 灯亮，表示模块接线端 Y2 正在输出。
- (8) Y1 灯亮，表示模块接线端 Y1 正在输出。
- (9) Y0 灯亮，表示模块接线端 Y0 正在输出。
- (10) X2 灯亮，表示模块接线端 X2 正在输入。
- (11) X1 灯亮，表示模块接线端 X1 正在输入。
- (12) X0 灯亮，表示模块接线端 X0 正在输入。

### 3.3 参数设置

由于 AD-S600/601-C 不带按键和显示，因此参数设置（除模块地址）时只能通过串口 MODBUS 通讯设置，具体设置方法见 4.1 MODBUS RTU 通讯和 6.1 Modbus 通讯地址。

## 4. 应用举例

本章主要介绍两个常用的应用：MODBUS 通讯（含秤台标定）和模拟量输出设置（仅限 AD-S600-C）。

### 4.1 MODBUS RTU 通讯

Modbus 是软件层，定义了一个控制器能认识使用的消息结构，而不管它们是经过何种网络进行通信的（即硬件可用 RS232、485 或以太网），传输方式可以是 ASCII 字符（暂不支持）或 RTU 二进制方式（本模块支持），其中 RTU 则适用于机器语言编程的计算机和 PC 主机，用 RTU 模式时报文字符必须以连续数据流的形式传送，支持三个功能码：03（0x03）：读保持寄存器；06（0x06）：写单个寄存器；16（0x10）：写多个寄存器。Modbus 协议建立了主设备查询的格式：设备（或广播）地址、功能代码、所有要发送的数据、错误检测域。

AD-S600-C 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 AD-S600-C 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（默认偶校验） 停止位：1 位

波特率：4800、9600、19200、38400、57600、115200 bps（默认 19200）

一典型的 RTU 消息帧如下所示：

起始位	设备地址	功能代码	数据	CRC 校验	结束符
T1-T2-T3-T4	8Bit	8Bit	n 个 8Bit	16Bit	T1-T2-T3-T4

下面以常用的三类命令为例进行说明（模块地址为 01，忽略前后的起始、结束符以及 CRC 校验，只讨论命令本身）：

#### a) 读保持寄存器：

命令：      01                      03                      0127                      0002

解释：模块地址      读保持寄存器命令      寄存器首地址      寄存器个数

向模块中写入指令“01 03 0127 00 02”，十六进制 0x01 为从机地址，0x03 为读保持寄存器命令功能码，0x0127 为测量值寄存器首地址(0x0127=295)，0x02 表明寄存器数量是 2（4 个字节）。指令写入后，假如模块返回的指令为“0103 04 00 00 4E 20”，其中，01、03 与写入时的模块地址和功能码相同，说明地址和功能码都没有错误，04 说明后面返回的数据是 4 个字节，0x00 00 4E 20 为返回的测量值。

#### b) 预置单个寄存器：

命令：      01                      06                      00 8A                      00 02

解释：模块地址      写单寄存器命令      寄存器地址      寄存器数值

通过查询“Modbus 通讯寄存器分配表”（附后），可知 0x008A(十进制地址为 138)寄存器地址对应的是“分度值选择”，所以上面命令是设置分度值为 2。

## c) 预置多个寄存器:

命令:        01            10            0088            00 02            04            00 00 4E 20

解释: 模块地址 写多寄存器命令 开始寄存器地址 写寄存器个数 写字节个数 写入字节数值

通过查询“Modbus 通讯寄存器分配表”(附后),可知 0x0086 寄存器地址对应的是“模块最大量程输入”,所以上面命令是设置最大量程为 20000。

## 4.2 标定

新模块如果不进行标定(即常说的校准),称重数据肯定不准确,在标定时,要注意以下问题。

- (a) 传感器应严格遵守安装规范要求,包括传感器安装面应保持水平。
- (b) 传感器支撑面保持足够刚性,以免受力时支撑面变形倾斜,影响传感器计量精度。
- (c) 如秤体使用多个传感器,应使用可调整角差的接线盒,否则可能会影响整体计量精度。
- (d) 注意标定所需砝码重量最少是传感器(或称重单元)最大称量的 20%。由于现场应用环境各异,秤体机械结构也有差异,用户标定就根据实际情况确定加载合适重量的砝码,保证称重系统的整体线性。

模块支持 MODBUS 标定功能,且标定时为多个寄存器操作。标定时分为三步进行:

- (1) **零点校正** : 空秤 2 秒后,发送 ff ff ff ff 到零点标定寄存器 0x82 和 0x83

指令 : 01 10 00 82 00 02 04 ff ff ff ff

- (2) **加载校正**: 秤台加上砝码(建议所加砝码值最少是传感器最大称量的 20%) 2 秒后,

发送 ff ff ff ff 到加载标定寄存器 0x84 和 0x85

指令 : 01 10 00 84 00 02 04 ff ff ff ff

- (3) **砝码值输入**: 将所加载砝码的重量输入到 0x86 和 0x87 两个寄存器

(例如: 2kg 的传感器用 500g 砝码标定,数据要精确到 0.1g,那么

砝码值输入 5000 即可,模块的输出数据都不含小数点)

指令 : 01 10 00 86 00 02 04 00 00 13 88

## 4.3 模拟量输出设置技巧

模拟量输出出厂时默认是关闭的,使用模拟量(仅限 AD-S600-C,以 4-20mA 为例)输出的正确设置步骤如下:

**第一步: 硬件连接。**首先要确定硬件连接无误,且 4-20mA 输出时,负载电阻  $R_L < 500\Omega$ ; 电压输出时,负载电阻  $R_L > 1000\Omega$ 。当负载电阻不满足以上条件时,不能输出到最大值。

**第二步: 选择模拟量输出的类型。**

指令 : 01 06 27 43 00 00 (4-20mA、0-10V、0-5V,寄存器中对应的数据为 0、1、2)

**第三步: 设置最大称量。**

最大称量指称重单元的有效称量范围。例如: 若传感器的量程为 10kg,秤台重量为 6kg,则该称重单元的有效称量范围为 4kg。若最大称量设置为 4kg,可以提高模拟量输出精度。

指令 : 01 10 00 88 00 02 04 XX XX XX XX (XX XX XX XX 为最大称量值)

模拟量输出计算公式：

4-20mA 电流  $I = (\text{当前重量}/\text{最大称量}) * 16 + 4$ ; (负载电阻  $R_L < 500\Omega$ ) ... (1)

0-5V 电压  $U = (\text{当前重量}/\text{最大称量}) * 5$ ; (负载电阻  $R_L > 1000\Omega$ ) ..... (2)

0-10V 电压  $U = (\text{当前重量}/\text{最大称量}) * 10$ ; (负载电阻  $R_L > 1000\Omega$ ) ..... (3)

**第四步：使能模拟量输出。**

**指令** : 01 06 27 42 00 01

**第五步：模拟量输出微调。**

秤台空载时，若输出电流零点偏离 4mA 时，可以通过零点输出设置寄存器设置零点的内码值（零点输出电流偏小时，适当增大内码值；零点输出电流偏大时，适当减小内码值）来调整零点输出；秤台加载时，若模拟量输出电流偏离通过公式（1）计算的电流  $I$  时，可以通过加载输出设置寄存器设置加载的内码值（加载输出电流偏小时，适当增大内码值；加载输出电流偏大时，适当减小内码值）来调整加载输出电流。4-20mA 输出时，1 个内码值对应的输出电流约为 0.366uA。

**零点微调指令** : 01 10 27 44 00 02 04 XX XX XX XX (XX XX XX XX 为零点对应的内码值)

**加载微调指令** : 01 10 27 46 00 02 04 XX XX XX XX (XX XX XX XX 为加载对应的内码值)

如果用电压输出时，秤台空载时，若模拟量输出电压零点偏离 0V 时，可以通过零点输出设置寄存器设置零点的内码值（只适应零点输出偏小时，适当增大内码值）来调整零点输出；秤台加载时，若模拟量输出电压偏离通过公式（2）或（3）计算的电压  $U$  时，可以通过加载输出设置寄存器设置加载的内码值（加载输出电压偏大时，适当减小内码值；加载电压偏小时，可以适当的减小最大称量）来调整加载输出。0-5V 输出时，1 个内码值对应的输出电压约为 0.075mV，0-10V 输出时，1 个内码值对应的输出电压约为 0.15mV。

## 4.4 去皮

去皮操作对应指令如下：

**指令** : 01 06 00 97 00 01 (先设置允许去皮，默认允许)

**指令** : 01 10 00 9a 00 02 04 ff ff ff ff (执行去皮，操作 TAV 寄存器)

## 4.5 清零

清零操作对应指令如下：

**指令** : 01 06 00 aa 00 04 (先设置在允许清零范围内，默认+/-50%FS)

**指令** : 01 06 00 aa ff ff (执行清零)

## 5. 工作模式应用

本章主要介绍七种工作模式，在工作模式操作前，确定外部输入、输出和通讯接线正确，然后对参数进行设置。需要设置的参数有工作模式、输入量功能控制、输出量功能控制、端口输出开关量控制点 SP 值等。

表 5-1 为 SP 设置的寄存器地址列表（十进制），不同的工艺号对应的 SP 的寄存器地址相同，但是改变工艺号时，原来工艺号设置的 SP 值会自动保存，如果重新加载原来的工艺号，保存的 SP 值也会重新加载。

表 5-1 寄存器地址列表

名称	工艺号	SP1	SP2	SP3	SP4
寄存器地址	10030	10031	10033	10035	10037

### 5.1 定值模式一

在本模式中，最大可以设置 3 个重量比较点，分别为 SP1、SP2、SP3。在运行过程中，当物料重量大于或等于重量比较点时，对应的输出端口输出有效信号；当物料重量小于重量比较点时，对应的输出端口恢复无效。该模式可用于料仓料位指示等相关功能中。

#### 1. 工作模式说明

表 5-2 端口输出条件列表（W 为测量值）

条件	输出
$W \geq SP1$	OUT1
$W \geq SP2$	OUT2
$W \geq SP3$	OUT3

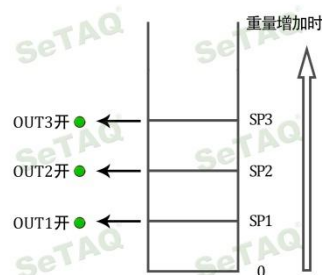


图 5-1 输出点动作触发时间指示



图 5-2 各输出点为开对应的重量范围

#### 2. 应用举例

##### 1) 工作模式选择

用串口在工作模式选择寄存器（见附录 6.1，十进制地址为 10000）中设置工作模式为 1：定值模式一。

指令为：01 06 2710 0001（从机地址为 0x01，寄存器地址为 0x2710，指令全为十六进制）

## 2) 输入、输出功能配置

表 5-3 输入量功能配置

输入端子	设置功能	MODBUS 设置指令
IN1	1: 去皮	01 06 2711 0001
IN2	4: 停止	01 06 2712 0004
IN3	3: 启动	01 06 2713 0003

若输入端子配置中没有配置启动输入，则下次开机时自动运行该模式。

在输出量功能配置寄存器（见附录 6.1）中设置输出量功能配置。

表 5-4 输出量功能配置

输出端子	设置功能	MODBUS 设置指令
OUT1	1: OUT1 输出 目标值 SP1 对应的输出端口。当重量值大于 SP1 时，本端口输出	01 06 2715 0001
OUT2	2: OUT2 输出 目标值 SP2 对应的输出端口。当重量值大于 SP2 时，本端口输出	01 06 2716 0002
OUT3	3: OUT3 输出 目标值 SP3 对应的输出端口。当重量值大于 SP3 时，本端口输出	01 06 2717 0003

## 3) 工艺号和 SP 值设置

假设 SP1 值为 500，SP2 值为 1000，SP3 值为 1500。设置 SP 值的 MODBUS 指令（MODBUS 地址 01，不带 CRC 校验，地址需要转换成十六进制）如下：

SP1 值设置：01 10 272F 0002 04 000001F4

SP2 值设置：01 10 2731 0002 04 000003E8

SP3 值设置：01 10 2733 0002 04 000005DC

## 4) 工作模式运行

按 IN1 对应按键进行去皮操作；按 IN2 对应按键停止运行模式一操作；按 IN3 对应按键启动定值模式一操作，启动后模块 Run 指示灯点亮。

当启动定值模式一时，模块测量值超过 500 时，OUT1 输出；测量值超过 1000 时，OUT1 输出，OUT2 输出；测量值超过 1500 时，OUT1 输出，OUT2 输出，OUT3 输出。

## 5.2 定值模式二

在本模式中，最大可以设置 3 个重量比较点，分别为 SP1、SP2、SP3。在运行过程中，当物料重量处于重量比较点之间的范围时，对应的输出端口输出有效信号；当物料重量超出重量比较点之间的范围时，对应的输出端口恢复无效。

### 1. 工作模式说明

表 5-5 端口输出条件列表 (W 为测量值)

条件	输出
$W \leq SP1$	OUT1
$SP1 < W \leq SP2$	OUT2
$SP2 < W \leq SP3$	OUT3

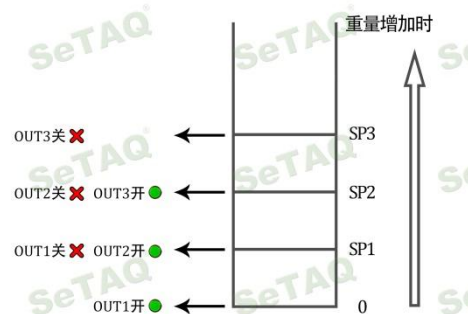


图 5-3 输出点动作触发时间指示

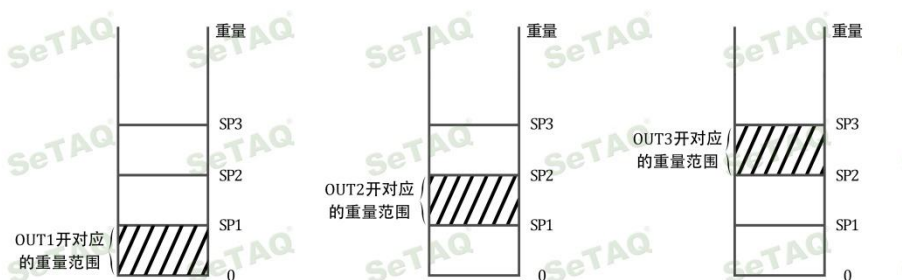


图 5-4 各输出点为开对应的重量范围

### 2. 应用举例

#### 1) 工作模式选择

用串口在工作模式选择寄存器（见附录 6.1，十进制地址为 10000）中设置工作模式为 2：定值模式二。

指令为：01 06 2710 0002（从机地址为 0x01，寄存器地址为 0x2710，指令全为十六进制）

#### 2) 输入、输出功能配置

表 5-6 输入量功能配置

输入端子	设置功能	MODBUS 设置指令
IN1	1: 去皮	01 06 2711 0001
IN2	4: 停止	01 06 2712 0004
IN3	3: 启动	01 06 2713 0003

若输入端子配置中没有配置启动输入，则下次开机时自动运行该模式。

在输出量功能配置寄存器（见附录 6.1）中设置输出量功能配置。

表 5-7 输出量功能配置

输出端子	设置功能	MODBUS 设置指令
OUT1	1: OUT1 输出 目标值 SP1 对应的输出端口。当重量值小于等于 SP1 时，本端口输出	01 06 2715 0001
OUT2	2: OUT2 输出 目标值 SP2 对应的输出端口。当重量值大于等于 SP1 小于 SP2 时，本端口输出	01 06 2716 0002
OUT3	3: OUT3 输出 目标值 SP3 对应的输出端口。当重量值大于等于 SP2 小于 SP3 时，本端口输出	01 06 2717 0003

## 3) 工艺号和 SP 值设置

假设 SP1 值为 500，SP2 值为 1000，SP3 值为 1500。设置 SP 值的 MODBUS 指令（MODBUS 地址 01，不带 CRC 校验，地址需要转换成十六进制）如下：

SP1 值设置：01 10 272F 0002 04 000001F4

SP2 值设置：01 10 2731 0002 04 000003E8

SP3 值设置：01 10 2733 0002 04 000005DC

## 4) 工作模式运行

按 IN1 对应按键可以进行去皮操作；按 IN2 对应按键停止定值模式二操作；按 IN3 对应按键可以启动定值模式二操作，启动后模块 Run 指示灯点亮。

当启动定值模式二时，模块测量值小于等于 500 时，OUT1 输出；模块测量值大于 500 小于等于 1000 时，OUT1 停止输出，OUT2 输出；模块测量值大于 1000 小于等于 1500 时，OUT2 停止输出，OUT3 输出；模块测量值大于 1500 时，OUT3 停止输出。

### 5.3 上下限模式

在本模式中，最大可以设置 2 个重量比较点，分别为 SP1、SP2。在运行过程中，当物料重量处于重量比较点之间的范围时，对应的输出端口输出有效信号；当物料重量超出重量比较点之间的范围时，对应的输出端口恢复无效。该模式可用于产品等级分选或超重欠重报警等相关功能中。

#### 1. 工作模式说明

表 5-8 端口输出条件列表 (W 为测量值)

条件	输出
$W < SP1$	OUT1
$SP1 \leq W \leq SP2$	OUT2
$W > SP2$	OUT3



图 5-5 输出点动作触发时间指示



图 5-6 各输出点为开对应的重量范围

#### 2. 应用举例

##### 1) 工作模式选择

用串口在工作模式选择寄存器（见附录 6.1，十进制地址为 10000）中设置工作模式为 3：上下限模式。

指令为：01 06 2710 0003（从机地址为 0x01，寄存器地址为 0x2710，指令全为十六进制）

##### 2) 输入、输出功能配置

表 5-9 输入量功能配置

输入端子	设置功能	MODBUS 设置指令
IN1	1: 去皮	01 06 2711 0001
IN2	4: 停止	01 06 2712 0004
IN3	3: 启动	01 06 2713 0003

若输入端子配置中没有配置启动输入，则下次开机时自动运行该模式。

在输出量功能配置寄存器（见附录 6.1）中设置输出量功能配置。

表 5-10 输出量功能配置

输出端子	设置功能	MODBUS 设置指令
OUT1	1: OUT1 输出 当重量值小于 SP1 时, 本端口输出	01 06 2715 0001
OUT2	2: OUT2 输出 当重量值大于等于 SP1 小于等于 SP2 时, 本端口输出	01 06 2716 0002
OUT3	3: OUT3 输出 当重量值大于 SP2 时, 本端口输出	01 06 2717 0003

## 3) 工艺号和 SP 值设置

假设 SP1 值为 500, SP2 值为 1000, 设置 SP 值的 MODBUS 指令 (MODBUS 地址 01, 不带 CRC 校验, 地址需要转换成十六进制) 如下:

SP1 值设置: 01 10 272F 0002 04 000001F4

SP2 值设置: 01 10 2731 0002 04 000003E8

## 4) 工作模式运行

按 IN1 对应按键可以进行去皮操作; 按 IN2 对应按键可以停止上下限模式操作; 按 IN3 对应按键可以启动上下限模式操作, 启动后模块 Run 指示灯点亮。

当启动上下限模式时, 模块测量值小于 500 时, OUT1 输出; 模块测量值大于等于 500 小于等于 1000 时, OUT1 停止输出, OUT2 输出; 模块测量值大于 1000 时, OUT2 停止输出, OUT3 输出。

## 5.4 定量模式

本模式中，需要设置 4 个重量比较点 SP1、SP2、SP3、SP4，重量比较点功能如表 5-11 所示，还需要设置 4 个延时时间，延时时间说明如表 5-12 所示。该模式可用于单种物料的定量控制流程。

### 1. 工作模式说明

表 5-11 端口输出条件列表（W 为测量值）

条件	输出
$W < SP1 - SP2$ (快加料)	OUT1、OUT2
$W < SP1 - SP3$ (慢加料)	OUT2
定量完成	OUT3

表 5-12 延时时间功能说明

时间	功能说明
t1	启动延时时间，启动信号输入后到进行加料的时间
t2	等待快加延时时间，快加料后延时检查时间，防止快加料过冲误判
t3	等待慢加延时时间，慢加料后延时检查时间，防止慢加料过冲误判
t4	等待放料延时时间，保证物料完全放出



图 5-7 各输出点为开对应的重量范围

### 2. 应用举例

#### 1) 工作模式选择

用串口在工作模式选择寄存器（见附录 6.1，十进制地址为 10000）中设置工作模式为 4：定量模式。

指令为：01 06 2710 0004（从机地址为 0x01，寄存器地址为 0x2710，指令全为十六进制）

#### 2) 输入、输出功能配置

表 5-13 输入量功能配置

输入端子	设置功能	MODBUS 设置指令
IN1	1: 去皮	01 06 2711 0001
IN2	4: 停止	01 06 2712 0004
IN3	3: 启动	01 06 2713 0003

表 5-14 输出量功能配置

输出端子	设置功能	MODBUS 设置指令
OUT1	1: OUT1 输出 快加料输出	01 06 2715 0001
OUT2	2: OUT2 输出 慢加料输出	01 06 2716 0002
OUT3	3: OUT3 输出 定量模式完成输出	01 06 2717 0003

## 3) 工艺号和 SP 值设置

假设此模式下的 SP1 值为 1000, SP2 值为 200, SP3 值为 50。设置 SP 值的 MODBUS 指令(MODBUS 地址 01, 不带 CRC 校验, 地址需要转换成十六进制) 如下:

表 5-15 定量模式目标值设置

参数名称	参数说明及 MODBUS 指令
SP1	目标值: 需要灌装或包装的目标重量 01 10 272F 0002 04 000003E8
SP2	快加提前量值: 快加料阀门的关断点, 表示在距离目标值还差 SP2 时关断 01 10 2731 0002 04 000000C8
SP3	落差值: 慢加料完成后, 空中落料的重量, 需要试验确定 01 10 2733 0002 04 00000032
SP4	空秤值: 用来判断放料是否完成, 料仓重量小于空秤值, 表示放料完成 01 10 2735 0002 04 00000005

## 4) 延时时间和自动去皮次数设置

自动去皮次数一般设置为 1, 即每次启动时都进行去皮操作。延时时间设置 MODBUS 指令如下(以下数值仅供参考):

t1 (0ms): 0106271D0000

t2 (1000ms): 0106271E03E8

t3 (1000ms): 0106271F03E8

t4 (2000ms): 0106272007D0

## 5) 工作模式运行

按 IN1 对应按键可以进行去皮操作; 按 IN2 对应按键可以停止定量模式操作; 按 IN3 对应按键可以启动定量模式操作, 启动后模块 Run 指示灯点亮。具体使用过程如图 5-8 定量模式流程图所示。

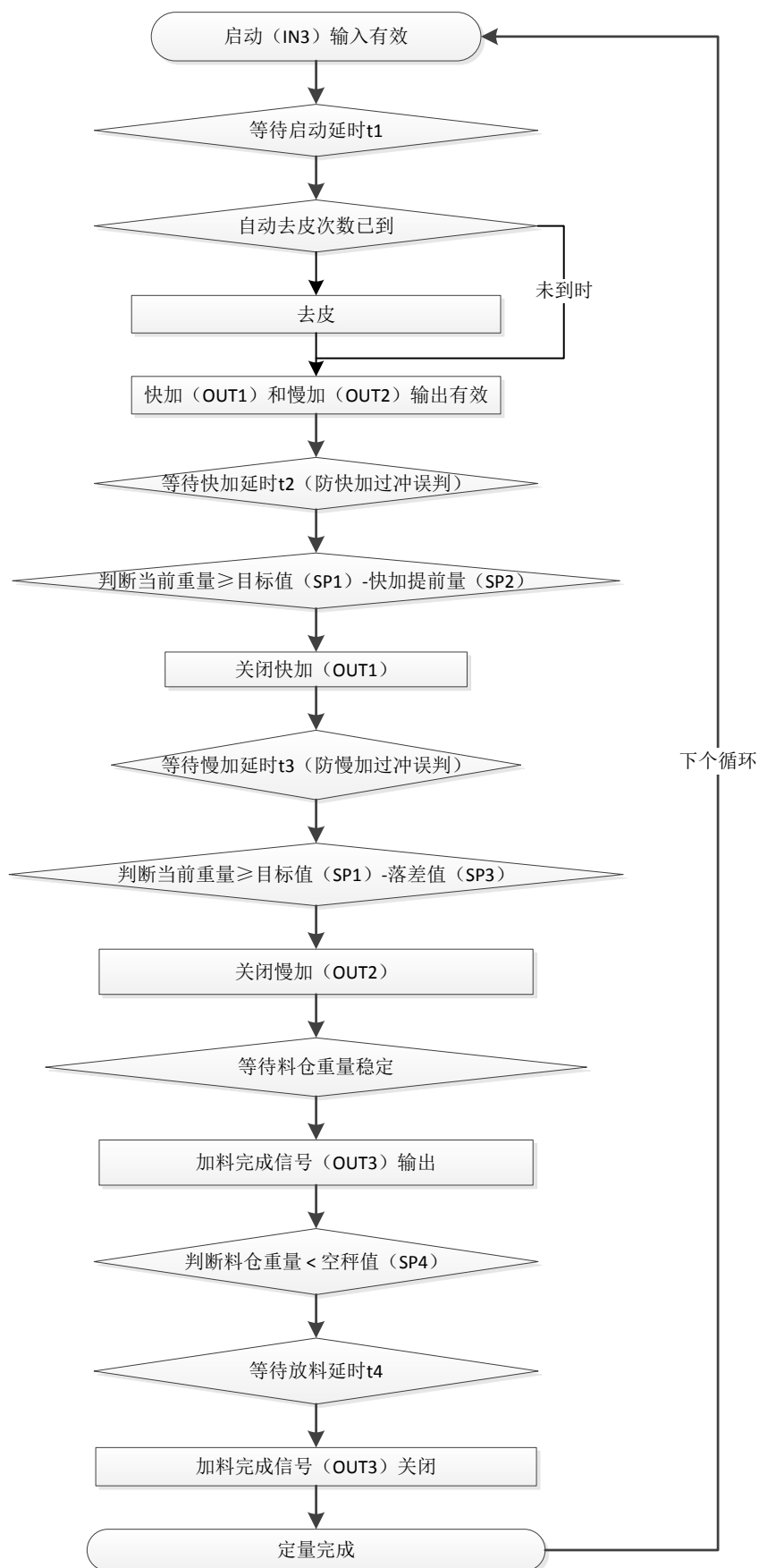


图 5-8 定量模式流程图

## 5.5 减量模式

本模式中，需要设置 3 个重量比较点 SP1、SP2、SP3，重量比较点功能如表 5-16 所示，还需要设置 3 个延时时间，延时时间说明如表 5-17 所示。本模式以原料仓总重为称重对象，实现定量放料的控制过程，运行过程中，称重显示切换到已放料的重量值，停止该模式后，称重显示切换到料仓总重量，如果料仓重量值比减量模式的目标值小，则不能启动减量模式。

### 1. 工作模式说明

表 5-16 端口输出条件列表（W 为测量值）

条件	输出
$W < SP1 - SP2$ (快减料)	OUT1
$W < SP1 - SP3$ (慢减料)	OUT2
减量完成	OUT3

表 5-17 延时时间功能说明

时间	功能说明
t1	启动延时时间，启动信号输入后到进行放料的时间，并在此时间记录当前料仓重量
t2	等待快减延时时间，快减料后延时检查时间，防止快加减料误判
t3	等待慢减延时时间，慢减料后延时检查时间，防止慢加减料误判



图 5-9 各输出点为开对应的重量范围

### 2. 应用举例

#### 1) 工作模式选择

用串口在工作模式选择寄存器（见附录 6.1，十进制地址为 10000）中设置工作模式为 5：减量模式。

指令为：01 06 2710 0005（从机地址为 0x01，寄存器地址为 0x2710，指令全为十六进制）

#### 2) 输入、输出功能配置

表 5-18 输入量功能配置

输入端子	设置功能	MODBUS 设置指令
IN1	1: 去皮	01 06 2711 0001
IN2	4: 停止	01 06 2712 0004
IN3	3: 启动	01 06 2713 0003

表 5-19 输出量功能配置

输出端子	设置功能	MODBUS 设置指令
OUT1	1: OUT1 输出 快减料输出	01 06 2715 0001
OUT2	2: OUT2 输出 慢减料输出	01 06 2716 0002
OUT3	3: OUT3 输出 减量模式完成输出	01 06 2717 0003

## 3) 工艺号和 SP 值设置

假设此模式下的 SP1 值为 1000, SP2 值为 200, SP3 值为 50。设置 SP 值的 MODBUS 指令(MODBUS 地址 01, 不带 CRC 校验, 地址需要转换成十六进制) 如下:

表 5-20 减量模式目标值设置

参数名称	参数说明及 MODBUS 指令
SP1	减料模式目标值: 需要灌装或包装的目标重量 01 10 272F 0002 04 000003E8
SP2	快减料值: 快减料阀门的关断点, 表示在距离目标值还差 SP2 时关断 01 10 2731 0002 04 000000C8
SP3	提前量: 慢减料完成后, 空中落料的重量, 需要试验确定 01 10 2733 0002 04 00000032

## 4) 延时时间设置

延时时间设置 MODBUS 指令如下(以下数值仅供参考):

t1 (1000ms): 0106271D03E8

t2 (1000ms): 0106271E03E8

t3 (1000ms): 0106271F03E8

## 5) 工作模式运行

按 IN1 对应按键可以进行去皮操作; 按 IN2 对应按键可以停止减量模式操作; 按 IN3 对应按键可以启动减量模式操作, 启动后模块 Run 指示灯输出。具体运行过程如图 5-10 减量模式流程图所示。

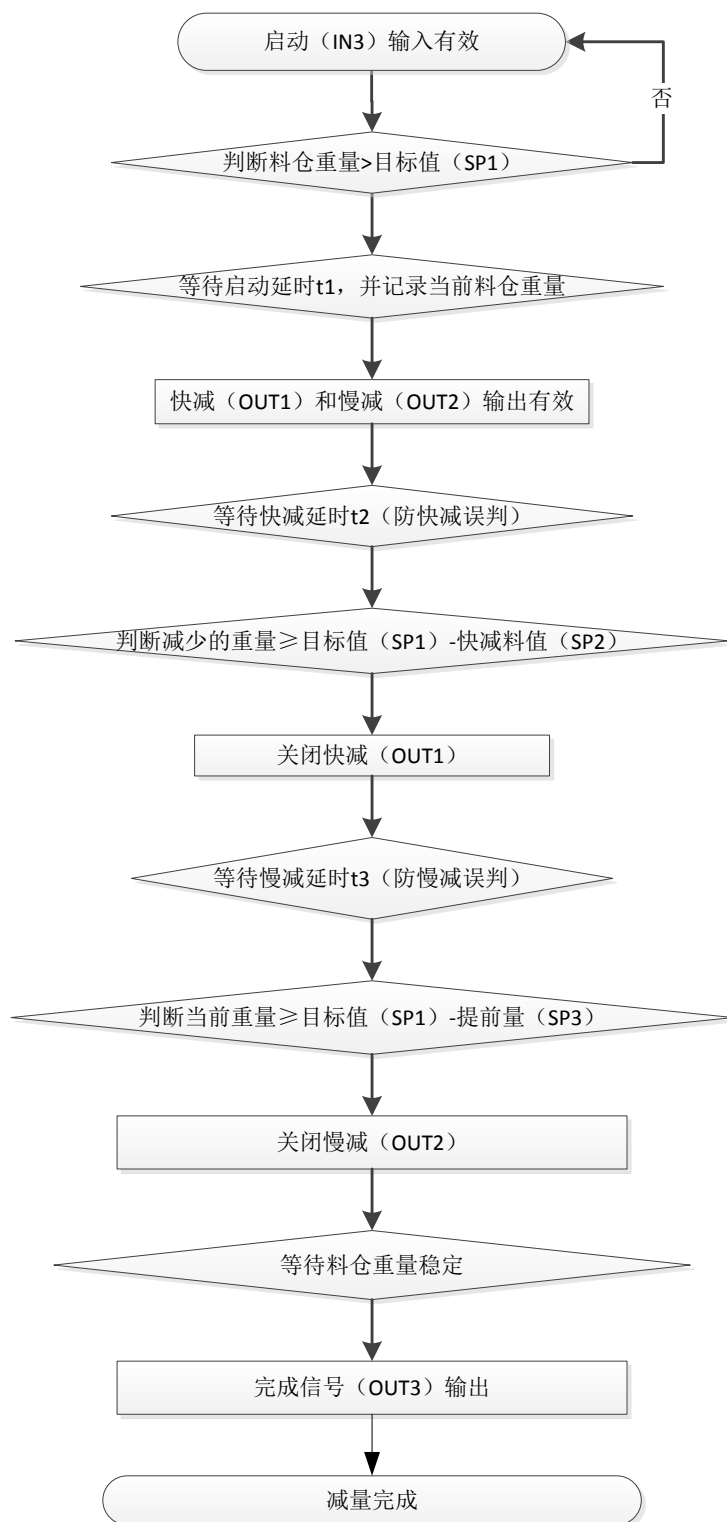


图 5-10 减量模式流程图

## 5.6 静态分检模式

在本模式中，需要设置 3 个重量比较点，分别为 SP1、SP2、SP3，重量比较点功能如表 5-21 所示，还需要设置 2 个延时时间，用来进行超差物体的剔除等操作，延时时间功能说明如表 5-22 所示。该模式可用于对秤台上物体进行静态分检等相关功能中。

### 1. 工作模式说明

表 5-21 端口输出条件列表（W 为测量值）

条件	输出
$W < SP2$ (欠量)	OUT1
$SP2 \leq W \leq SP3$ (适量)	OUT3
$W > SP3$ (超量)	OUT2

表 5-22 延时时间功能说明

时间	功能
t1	物体上秤台延时检查时间，防止物体过冲误判
t2	端口输出时的持续时间

### 2. 应用举例

#### 1) 工作模式选择

用串口在工作模式选择寄存器（见附录 6.1，十进制地址为 10000）中设置工作模式为 6：静态分检模式。

指令为：01 06 2710 0006（从机地址为 0x01，寄存器地址为 0x2710，指令全为十六进制）

#### 2) 输入、输出功能配置

表 5-23 输入量功能配置

输入端子	设置功能	MODBUS 设置指令
IN1	1：去皮	01 06 2711 0001
IN2	4：停止	01 06 2712 0004
IN3	3：启动	01 06 2713 0003

若输入端子配置中没有配置启动输入，则下次开机时自动运行该模式。

在输出量功能配置寄存器（见附录 6.1）中设置输出量功能配置。

表 5-24 输出量功能配置

输出端子	设置功能	MODBUS 设置指令
OUT1	1：OUT1 输出	01 06 2715 0001
OUT2	2：OUT2 输出	01 06 2716 0002
OUT3	3：OUT3 输出	01 06 2717 0003

#### 3) 工艺参数设置

假设此模式下的 SP1 值为 500，SP2 值为 1000，SP3 值为 1010。设置 SP 值的 MODBUS 指令（MODBUS 地址 01，不带 CRC 校验，地址需要转换成十六进制）如下：

表 5-25 SP 值设置

参数名称	参数说明及 MODBUS 指令
SP1	入秤台阈值：判断物体进入秤台 01 10 272F 0002 04 000001F4
SP2	分检下限值：物体进入秤台，重量在分检下限值以下的为欠量 01 10 2731 0002 04 000003E8
SP3	分检上限值：物体进入秤台，重量在分检上限值以上的为超量 01 10 2733 0002 04 000003F2

延时时间设置的 MODBUS 指令如下：

t1 (50ms)： 0106271D0032

t2 (200ms)： 0106271E00C8

#### 4) 工作模式运行

按 IN1 对应按键可以进行去皮操作；按 IN2 对应按键可以停止静态分检操作；按 IN3 对应按键可以启动静态分检模式操作，启动后模块 Run 指示灯点亮。

启动静态分检模式时，当重量小于 500 的物体进入秤台时，模块认为没有物体进入秤台，所有端口没有输出；当重量大于 500 小于 1000 的物体进入秤台时，首先模块经过 50ms(t1)延时后检测物体重量，然后 OUT1 输出，表示物体重量欠量，输出 200ms(t2)后关闭；当重量大于 1000 小于 1010 的物体进入秤台时，首先模块经过 50ms(t1)延时后检测物体重量，然后 OUT3 输出，表示物体重量适量，输出 200ms(t2)后关闭；当重量大于 1010 的物体进入秤台时，首先模块经过 50ms(t1)延时后检测物体重量，然后 OUT2 输出，表示物体重量超量，输出 200ms(t2)后关闭。在称量过程中，只有当端口输出关闭时，才能称量下一个物体。

## 5.7 动态分检模式

在本模式中，需要设置 3 个重量比较点，分别为 SP1、SP2、SP3，重量比较点功能如表 5-26 所示，还需要设置 4 个延时时间，用来进行超差物体的剔除等操作，延时时间功能说明如表 5-27 所示。该模式可用于皮带式动态分检秤等相关功能中。

### 1. 工作模式说明

表 5-26 端口输出条件列表（W 为测量值）

条件	输出
$W > SP1$ (进门槛值)	OUT1
$W < SP2$ (欠量)	OUT2
$W > SP3$ (超量)	OUT3

表 5-27 延时时间功能说明

时间	功能
t1	相邻两物体上秤台间隔时间
t2	物体出秤台到 OUT2 输出的间隔时间
t3	物体出秤台到 OUT3 输出的间隔时间
t4	OUT2 或 OUT3 输出的持续时间

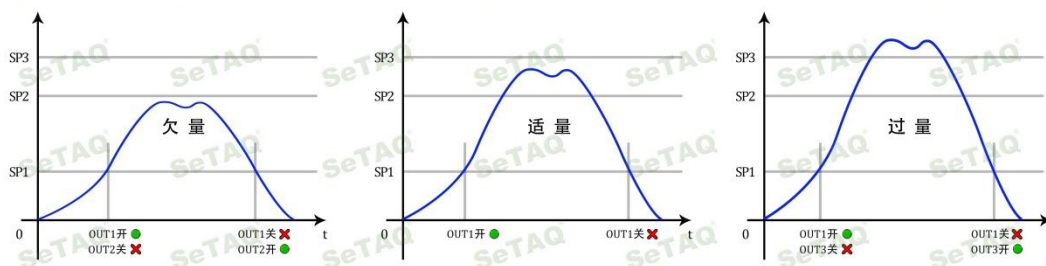


图 5-11 各输出点为开对应的重量范围

### 2. 应用举例

#### 1) 工作模式选择

用串口在工作模式选择寄存器（见附录 6.1，十进制地址为 10000）中设置工作模式为 7：动态分检模式。

指令为：01 06 2710 0007（从机地址为 0x01，寄存器地址为 0x2710，指令全为十六进制）

#### 2) 输入、输出功能配置

表 5-28 输入量功能配置

输入端子	设置功能	MODBUS 设置指令
IN1	1: 去皮	01 06 2711 0001
IN2	4: 停止	01 06 2712 0004
IN3	3: 启动	01 06 2713 0003

若输入端子配置中没有配置启动输入，则下次开机时自动运行该模式。

在输出量功能配置寄存器（见附录 6.1）中设置输出量功能配置（从机地址为 0x01）。

表 5-29 输出量功能配置

输出端子	设置功能	MODBUS 设置指令
OUT1	1: OUT1 输出 目标值 SP1 对应的输出端口。当重量值大于 SP1 时, 本端口输出	01 06 2715 0001
OUT2	2: OUT2 输出 目标值 SP2 对应的输出端口。当重量值小于 SP2 时, 本端口输出	01 06 2716 0002
OUT3	3: OUT3 输出 目标值 SP3 对应的输出端口。当重量值大于 SP3 时, 本端口输出	01 06 2717 0003

### 3) 工艺参数设置

假设此模式下的 SP1 值为 500, SP2 值为 1000, SP3 值为 1010。设置 SP 值的 MODBUS 指令 (MODBUS 地址 01, 不带 CRC 校验, 地址需要转换成十六进制) 如下:

表 5-30 SP 值设置

参数名称	参数说明及 MODBUS 指令
SP1	出入秤台阈值: 判断物体进入或离开秤台 01 10 272F 0002 04 000001F4
SP2	分检下限值: 物体进入秤台, 重量在分检下限值以下的为欠量 01 10 2731 0002 04 000003E8
SP3	分检上限值: 物体进入秤台, 重量在分检上限值以上的为超量 01 10 2733 0002 04 000003F2

延时时间设置的 MODBUS 指令如下:

t1 (50ms): 0106271D0032

t2 (200ms): 0106271E00C8

t3 (200ms): 0106271F00C8

t4 (200ms): 0106272000C8

### 4) 工作模式运行

按 IN1 对应按键可以进行去皮操作; 按 IN2 对应按键可以停止动态分检模式操作; 按 IN3 对应按键可以启动动态分检模式操作, 启动后模块 Run 指示灯点亮。

启动动态分检模式时, 当重量小于 500 的物体进入秤台时, 模块认为没有物体进入秤台, 所有端口没有输出; 当重量大于 500 小于 1000 的物体进入秤台时, 首先 OUT1 先输出, 表示物体进入秤台 (物体重量  $W > SP1$ ), 然后物体离开秤台 (物体重量  $W < SP1$ ), 物体离开秤台 200ms ( $t_2$ ) 时, OUT2 输出, 表示物体重量欠量, OUT2 输出 200ms ( $t_4$ ) 时关闭, 在物体离开秤台 50ms ( $t_1$ ) 后, 下一个物体可以进入秤台; 当重量大于 1000 小于 1010 的物体进入秤台时, 首先 OUT1 先输出, 表示物体进入秤台 (物体重量  $W > SP1$ ), 然后物体离开秤台 (物体重量  $W < SP1$ ), 没有其它端口输出, 表示物体重量适量, 在物体离开秤台 50ms ( $t_1$ ) 后, 下一个物体可以进入秤台; 当重量大于 1010 的物体进入秤台时, 首先 OUT1 先输出, 表示物体进入秤台 (物体重量  $W > SP1$ ), 然后物体离开秤台 (物体重量  $W < SP1$ ), 物体离开秤台 200ms ( $t_3$ ) 时, OUT3 输出, 表示物体重量超量, OUT3 输出 200ms ( $t_4$ ) 时关闭, 在物体物体离开秤台 50ms ( $t_1$ ) 后, 下一个物体又可以进入秤台。

## 6. 附录

### 6.1 MODBUS 通讯地址

(1) 参数设置寄存器地址(表格中寄存器地址为十进制)

表 6-1 Modbus 通讯寄存器分配表

菜单名称		寄存器地址 十（十六）进制	默认值	参数范围及说明
最大称量		136 (0x0088)	100000	范围: 5-1000000, 称重单元的有效称量范围 (传感器最大量程-秤台重量)
		137 (0x0089)		
分度值		138 (0x008A)	1	可选分度值: 1、2、5、10、20、50、100、200
查看及修改零点 值		130 (0x0082)	1	用于传感器零载标定或查询标定零点 对应的内码值 (用户写入 0xffffffff 时模块进行自 动零点标定)
		131 (0x0083)		
查看及修改加载 值		132 (0x0084)	100000	用于传感器加载值标定或查询标定加 载对应内码值 (用户写入 0xffffffff 时模块进行自 动加载值标定)
		133 (0x0085)		
砝码值		134 (0x0086)	100000	用于写入砝码值, 或读出砝码值 输入范围 5-1000000 例如: 2kg 的传感器用 500g 砝码标定, 数据要精确到 0.1g, 那么砝码值改为 5000 即可 (小数点设置成一位, 那么 显示的重量值为 500.0)
		135 (0x0087)		
毛重、净重选择		150 (0x0096)	1	0 1 (0 净重, 1 毛重)
皮重操作		151 (0x0097)	1	可选项: 0 (禁止去皮)、1 (允许去皮)、 2 (允许置皮)
预置皮重值设置		152 (0x0098)	0	范围: -最大称量— +最大称量 皮重操作选为允许置皮时, 去皮时按此 项设定值进行去皮
		153 (0x0099)		
皮重值		154 (0x009A)	0	范围: -最大称量— +最大称量 在允许去皮或允许置皮的情况下, 用户 可以进行皮重值的读写操作, 若用户输 入 0xffffffff 时执行去皮 (减去当前 值) 或置皮操作 (减去预置皮重值), 输入 0 时取消去皮。重新标定后, 皮重 存储器内容会被删除。
		155 (0x009B)		

开机自动清零范围		160 (0x00A0)	0	<p>可选项：0（禁止）、1（±2%）、2（±5%）、3（±10%）、4（±20%）</p> <p>该参数表示开机进行自动清零时的最大允许范围，以占最大称量的百分比表示</p> <p>±X%表示毛重值在最大称量的±X%以内时自动执行清零操作。</p>
手动清零范围		170 (0x00AA)	4	<p>可选项：0（禁止）、1（±2%）、2（±4%）、3（±10%）、4（±50%）</p> <p>该参数表示手动进行清零时的最大允许范围，以占最大称量的百分比表示，±X%表示毛重值在最大称量的±X%以内时可执行手动清零操作</p> <p>向寄存器中写入 0xffff，模块进行清零操作</p>
零点跟踪范围		180 (0x00B4)	2	<p>可选项：0（禁止）、1（±0.1d）、2（±0.2d）、3（±0.5d）、4（±1d）、5（±2d）、6（±5d）、7（±10d）、8（±20d）、9（±50d）、10（±100d）</p> <p>当测量值小于设定的零点跟踪范围值时，模块自动清零，并开始零点跟踪</p> <p>如设定分度值为1，小数点位数2，单位 kg，实际分度值 0.01kg，则选择±5.0d 时，当测量值小于±0.05kg 会被吃掉，仍显示 0.0kg</p>
动态检测范围		190 (0x00BE)	3	<p>可选项：0（禁止）、1（±0.25d）、2（±0.5d）、3（±1.0d）、4（±2.0d）、5（±4.0d）、6（±6.0d）、7（±10.0d）</p> <p>在规定的时间内，重量变化超过设定值时，模块判断秤体处于动态，且禁止执行去皮、清零操作。本项设为禁止时，模块不进行动态检测，认为秤体始终处于稳态</p>
滤波强度（动态）		212 (0x00D4)	100	<p>范围：1-999</p> <p>动态数据滤波，数值设置越小数据越稳定，响应变慢，需根据实际情况设置</p>
		213 (0x00D5)		
重量输出频率		122 (0x007A)	50	<p>可选项：6.25、12.5、25、50、100、200</p> <p>寄存器中对应的数据为 625、1250、2500、5000、10000、20000</p>
		123 (0x007B)		
滤波系数（静态）		113 (0x0071)	25	<p>可选项：1-50</p> <p>静态滤波，在 1 时关闭。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</p>

				选小些，使测量值稳定为宜。
收敛常数		114 (0X0072)	50	范围：1-65535 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。
工作模式选择		10000 (0x2710)	0	可选项：0（无控制模式）、1（定值模式1）、2（定值模式2）、3（上下限模式）、4（定量模式）、5（减量模式）、6（静态分检模式）、7（动态分检模式） 改变工作模式时，原来工作模式设置的输入量、输出量功能配置会自动保存，如果重新加载原来的工作模式，保存的输入量、输出量功能配置也会重新加载（模式0除外）
自动去皮设置		10012 (0x271C)	1	范围：0—100（第几次去皮，如为3时，则第3、6、9……次去皮） 0：禁止去皮 1：每次去皮
延时值 t1		10013 (0x271D)	0	范围：0-65535 单位：ms
延时值 t2		10014 (0x271E)	0	范围：0-65535 单位：ms
延时值 t3		10015 (0x271F)	0	范围：0-65535 单位：ms
延时值 t4		10016 (0x2720)	0	范围：0-65535 单位：ms
输入量功能配置	IN1	10001 (0x2711)	1	可以配置的功能 0：无定义 1：去皮 2：清零 3：启动 4：停止
	IN2	10002 (0x2712)	2	
	IN3	10003 (0x2713)	3	
输出量功能配置	OUT1	10005 (0x2715)	1	可以配置的功能 0：无定义 1：OUT1 输出 2：OUT2 输出 3：OUT3 输出
	OUT2	10006 (0x2716)	2	
	OUT3	10007 (0x2717)	3	
COM0 输出格式选择		20 (0x0014)	0	可选项：0：MODBUS RTU (COM0 为 RS485)
波特率		21 (0x0015)	19200	可选项：4800、9600、19200、38400、57600、115200
		22 (0x0016)		
数据位		23 (0x0017)	8	可选项：7、8
校验位		24 (0x0018)	1	可选项：0：无 1：偶 2：奇
校验和字符发送		25 (0x0019)	0	可选项：0：无 1：有
COM1 输出格式选择		30 (0x001E)	0	可选项：0：MODBUS RTU 1：MT 连续输出 (COM1 为 RS232)
波特率		31 (0x001F)	19200	可选项：4800、9600、19200、38400、57600、115200
		32 (0x0020)		

数据位		33 (0x0021)	8	可选项: 7、8
校验位		34 (0x0022)	1	可选项: 0: 无 1: 偶 2: 奇
检验和字符发送		35 (0x0023)	0	可选项: 0: 无 1: 有
模块地址		10 (0x000A)	01	只读
模拟量输出使能 <sup>1</sup>		10050 (0x2742)	0	可选项: ON: 开 OFF: 关 寄存器中对应的数据为 1、0
模拟量输出类型 <sup>1</sup>		10051 (0x2743)	0	可选项: 4-20mA、0-10V、0-5V 寄存器中对应的数据为 0、1、2
零点输出设置 <sup>1</sup>		10052 (0x2744)	10990	0-90000 若零点有误差, 可用来微调
		10053 (0x2745)		
加载输出设置 <sup>1</sup>		10054 (0x2746)	54850	1-90000 若加载有误差, 可用来微调
		10055 (0x2747)		
输入接口测试 <sup>2</sup>	IN1	10019 (0x2723)	0	只读, 0: 无输入 1: 有输入
	IN2	10020 (0x2724)	0	只读, 0: 无输入 1: 有输入
	IN3	10021 (0x2725)	0	只读, 0: 无输入 1: 有输入
输出接口测试	OUT1	10023 (0x2727)	0	只写, 0: 关闭 1: 打开
	OUT2	10024 (0x2728)	0	只写, 0: 关闭 1: 打开
	OUT3	10025 (0x2729)	0	只写, 0: 关闭 1: 打开
版本号		15 (0x000F)		只读
		16 (0x0010)		
恢复出厂设置		12 (0x000C)		只写, 写入 123456 (十六进制 0X1E240), 恢复出厂设置
		13 (0x000D)		
Modbus 数据返回延时		14 (0x000E)	0	范围: 0-10000 单位: ms 模块在返回数据时, 会先延时此项设定值, 然后再返回数据。如无特殊需求, 一般设定为 0 即可 (模块与某些型号 PLC 通讯时需设定)
产品类型		17 (0x0011)		只读, 十六进制值为 0x14010258, 十进制值为 335610456
		18 (0x0012)		
读测量值		295 (0x0127)		只读, 用于查询测量值
		296 (0x0128)		
工艺号		10030 (0x272E)	1	范围: 1-10
完成重量		10060 (0x274C)	0	只读, 定量、减量、分检模式时使用, 查询当次完成重量
		10061 (0x274D)		
完成次数		10062 (0x274E)	0	定量、减量、分检模式时使用
		10063 (0x274F)		
零点跟踪速率		181 (0x00B5)	33	0~59 (00 为 0.1d/0.1s, 01 为 0.2d/0.1s, 02 为 0.5d/0.1s, 03 为 1.0d/0.1s, 04 为 2.0d/0.1s, 05 为 5.0d/0.1s, 06-09 为 10.0d/0.1s, 10 为 0.1d/0.2s, 11 为 0.2d/0.2s, 12 为 0.5d/0.2s, 13 为 1.0d/0.2s,

				<p>14 为 2.0d/0.2s, 15 为 5.0d/0.2s, 16-19 为 10.0d/0.2s, 20 为 0.1d/0.5s, 21 为 0.2d/0.5s, 22 为 0.5d/0.5s, 23 为 1.0d/0.5s, 24 为 2.0d/0.5s, 25 为 5.0d/0.5s, 26-29 为 10.0d/0.5s, 30 为 0.1d/1.0s, 31 为 0.2d/1.0s, 32 为 0.5d/1.0s, 33 为 1.0d/1.0s, 34 为 2.0d/1.0s, 35 为 5.0d/1.0s, 36-39 为 10.0d/1.0s, 40 为 0.1d/2.0s, 41 为 0.2d/2.0s, 42 为 0.5d/2.0s, 43 为 1.0d/2.0s, 44 为 2.0d/2.0s, 45 为 5.0d/2.0s, 46-49 为 10.0d/2.0s, 50 为 0.1d/5.0s, 51 为 0.2d/5.0s, 52 为 0.5d/5.0s, 53 为 1.0d/5.0s, 54 为 2.0d/5.0s, 55 为 5.0d/5.0s, 56-59 为 10.0d/5.0s)</p> <p>零点跟踪速率为模块进行零点跟踪的强弱。速率越大零点跟踪越强, 即零点越稳定; 速率越小零点跟踪越弱, 零点不容易稳定。</p>
--	--	--	--	---

注释: 1: 仅限 AD-S600-C 有模拟量输出功能。

2: IN 设置成无定义时才能检测

## (2) 配方设置寄存器地址

表 6-2 工艺设置寄存器分配表

名称	工艺号	SP1	SP2	SP3	SP4
寄存器地址 十(十六)进制	10030 (0x272E)	10031 (0x272F)	10033 (0x2731)	10035 (0x2733)	10037 (0x2735)

## 6.2 MT 连续输出

在本通讯格式中，AD-S600/601-C 模块将以每秒二十次的速率主动发送数据串，该数据串共有十七个或十八个字节（带校验和）组成。

连续输出格式如下：

STX	SWA	SWB	SWC	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	CR	CKS
1	2	3	4	5	6												

说明：

(1) <STX>ASCII起始字节 (02H)

(2) 状态字SWA, SWB, SWC

状态字SWA：

bit0, 1, 2	bit3	bit4	bit5	bit6	bit7
小数点位置	预置点1输出	预置点2输出	恒为1	恒为1	恒为0
000:XXXXX0	0=小于预置值	0=小于预置值			
010:XXXXXX					
110:XXXXX.X					
001:XXXX.XX					
101:XXX.XXX					

状态字SWB：

bit0	bit1	bit2	bit3	bit4	bit5	bit6	bit7
毛重=0, 净重=1	符号: 正=0, 负=1	超载(或小于零)=1	动态=1	单位: lb=0, kg=1	恒为1	恒为0	恒为0

状态字SWC：

bit0	bit1	bit2	bit3	bit4	bit5	bit6	bit7
恒为0	恒为0	恒为0	打印机时=1	恒为1	恒为1	恒为0	恒为0

(3) 测量值，可能是毛重也可能是净重，6位不带符号和小数点的数

(4) 皮重值，6位不带符号和小数点的数

(5) <CR>ASCII回车位 (0DH)

(6) <CKS>可选的校验和

## **山东西泰克仪器有限公司**

Shandong SeTAQ Instruments Co., Ltd.

地址：济南市高新区天辰大街 1251 号

邮编：250101

电话：0531-81216152 81216101

传真：0531-81216131

网址：[www.setaq.com](http://www.setaq.com)

Email:[setaq@setaq.com](mailto:setaq@setaq.com)