



AD-S602-S 称重 AD 控制模块  
(版本号 V1.0.002)  
使用简介

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

Email: setaq@setaq.com

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		模拟量  4-20mA/0-5 V/0-10V 可设置	输 入	输 出	主要功能
						RS- 232	RS- 485				
1	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
2	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

1. 概述

本说明书是[AD-S602-S]高速动态称重 AD 控制模块使用说明书的精简版，如要详细了解本模块，请自从公司网站下载最新版本的说明书。

AD-S602-S 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双通道称重 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。模块具有 RS485 和 RS232 双通讯接口，支持标准 MODBUS RTU 通讯协议，能够与计算机、PLC 等上位机通信。

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。

2. 安装与连接


本章主要介绍 AD-S602-S 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。模块安装时按左图 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 2-4 AD-S602-S 正面图与安装拆卸图

2.1 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

 安全输入电压范围为 15-36V DC，

2.2 串口接线说明

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。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

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 开关量输入输出接口说明

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，

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。

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。

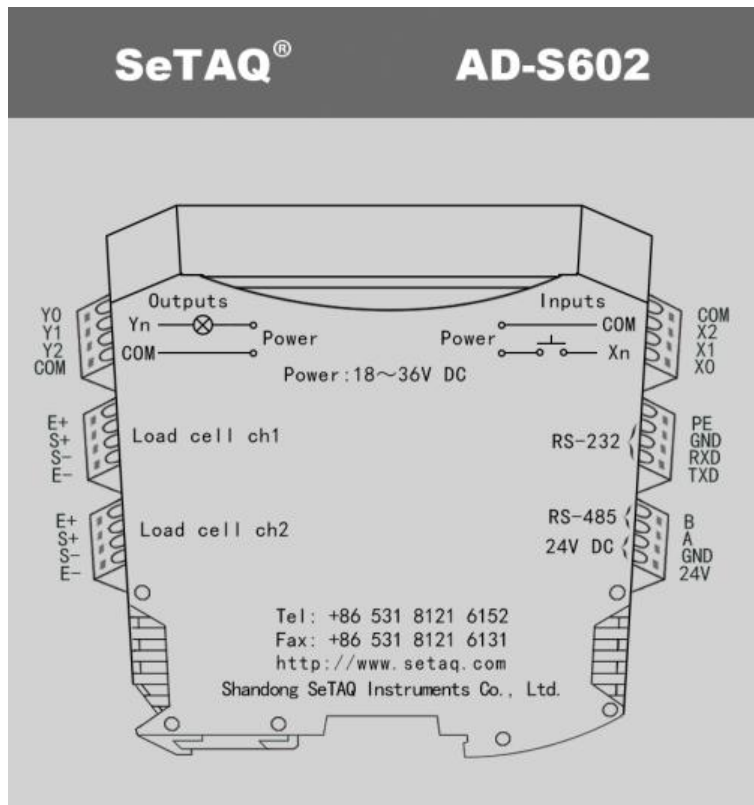


图 2-2 AD-S602 侧面端子示意图

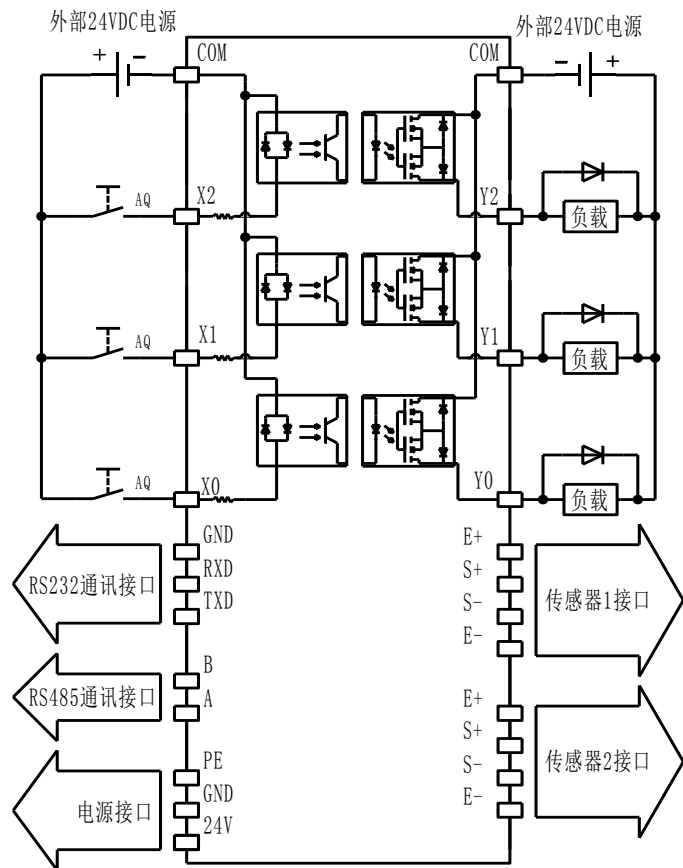


图 2-3 AD-S602-S 接线原理图

### 3. 模块基本操作

#### 3.1 拨码开关设置

AD-S602 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 地址之和，范围为 0~31。当进行 MODBUS 通讯时，模块地址不可设置为 0。



图 3-1 拨码开关

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



图 3-2 模块正面图

(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) Run 灯亮，表示正在运行定值控制工作模式。

(4) Y2 灯亮，表示模块接线端 Y2 正在输出。

(5) Y1 灯亮，表示模块接线端 Y1 正在输出。

(6) Y0 灯亮，表示模块接线端 Y0 正在输出。

(7) X2 灯亮，表示模块接线端 X2 正在输入。

(8) X1 灯亮，表示模块接线端 X1 正在输入。

- (9) X0 灯亮，表示模块接线端 X0 正在输入。
- (10) D1 无定义。
- (11) D2 无定义。
- (12) D3 无定义。

4. 应用举例

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-S602-S 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-S602-S 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,以第一个 AD 通道的地址为例,第二个通道的地址比第一个多 200,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“模块最大称量输入”,所以上面命令是设置最大称量为 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 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）

4.4 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. 定值模式

本章主要介绍定值工作模式的应用，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 寄存器地址列表

名称	工艺号	SP1	SP2
寄存器地址	10030	10031	10033

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。

在本模式中，可以设置 2 个重量比较点，分别为 SP1、SP2。在运行过程中，当传感器 1 通道对应的测量值大于或等于重量比较点 SP1 时，对应的输出端口输出有效信号；当传感器 2 通道对应的测量值大于或等于重量比较点 SP2 时，对应的输出端口输出有效信号；当测量值小于重量比较点时，对应的输出端口恢复无效。

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
$W1 \geq SP1$	OUT1
$W2 \geq SP2$	OUT2



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（十进制地址为 10000，见第 6 章）中设置工作模式为 1：定值模式。  
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

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。

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：通道 1 去皮	01 06 2711 0001
IN2	3：通道 2 去皮	01 06 2712 0003
IN3	5：启动	01 06 2713 0005

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。当传感器 1 通道重量值大于 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。当传感器 2 通道重量值大于 SP2 时，本端口输出	01 06 2716 0002

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 对应按键传感器 1 通道进行去皮操作；按 IN2 对应按键传感器 2 通道进行去皮操作，按 IN3 对应按键启动定值模式操作，启动后模块 Run 指示灯点亮。

当启动定值模式时，传感器 1 通道测量值超过 500 时，OUT1 输出；传感器 2 通道测量值超过 1000 时，OUT2 输出。

6. MODBUS 通讯地址

6.1 传感器 1 通道参数设置寄存器地址

表 6-1 • 通道 1Modbus 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
最大称量设置	136 (0x0088)	100000	范围：5-1000000, 称重单元的有效称量范围（传感器最大称量-秤台重量）
	137 (0x0089)		
分度值选择	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)		
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)		
开机自动清零范围	160 (0x00A0)	0	可选项：0（禁止）、1（±2%）、2（±5%）、3（±10%）、4（±20%） 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 ±X%表示毛重值在最大称量的±X%以内时自动执行清零操作。
手动清零范围	170 (0x00AA)	4	可选项：0（禁止）、1（±2%）、2（±4%）、3（±10%）、4（±50%） 该参数表示手动点按“清零”键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 向寄存器中写入 0xffff，模块进行清零操作
零点跟踪范围	180 (0x00B4)	2	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） 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 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
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>基本规律是数值越小数据越稳定，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>滤波器在 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选小些，使测量值稳定为宜。</p>
收敛常数	114 (0x0072)	50	<p>范围：1-65535</p> <p>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。</p>
工作模式选择	10000 (0x2710)	0	<p>可选项：0（无控制模式）、1（定值模式 1）</p> <p>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）</p>
读测量值	295 (0x0127)		只读，用于查询测量值
	296 (0x0128)		
毛重、净重选择	150 (0x0096)	1	0 1 (0 净重, 1 毛重)
皮重值	154 (0x009A)	0	<p>范围：-最大称量— +最大称量</p> <p>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。</p>
	155 (0x009B)		
零点跟踪速率	181 (0x00B5)	33	<p>0~59</p> <p>（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, 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,</p>

		<p>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>
--	--	---

## 6.2 传感器 2 通道参数设置寄存器地址

传感器 2 通道参数设置寄存器地址为通道 1 正偏移 200

表 6-2 • 通道 2Modbus 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
最大称量设置	336 (0x0150)	100000	范围: 5-1000000, 称重单元的有效称量范围 (传感器最大称量-秤台重量)
	337 (0x0151)		
分度值选择	338 (0x0152)	1	可选分度值: 1、2、5、10、20、50、100、200
查看及修改零点值	330 (0x014A)	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)
	331 (0x014B)		
查看及修改加载值	332 (0x014C)	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)
	333 (0x014D)		
砝码值	334 (0x014E)	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)
	335 (0x014F)		
皮重操作	351 (0x015F)	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	352 (0x0160)	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
	353 (0x0161)		
开机自动清零范围	360 (0x0168)	0	可选项: 0 (禁止)、1 (±2%)、2 (±5%)、3 (±10%)、4 (±20%) 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

			±X%表示毛重值在最大称量的±X%以内时自动执行清零操作。
手动清零范围	370(0x0172)	4	<p>可选项：0（禁止）、1（±2%）、2（±4%）、3（±10%）、4（±50%）</p> <p>该参数表示手动点按“清零”键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 <b>0xffff</b>，模块进行清零操作</p>
零点跟踪范围	380(0x017C)	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	390(0x0186)	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)	412(0x019C)	100	<p>范围：1-999</p> <p>基本规律是数值越小数据越稳定，响应变慢，需根据实际情况设置</p>
	413(0x019D)		
重量输出频率	322(0x0142)	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>
	323(0x0143)		
滤波系数(静态)	313(0x0139)	25	<p>可选项：1-50</p> <p>滤波器在 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选小些，使测量值稳定为宜。</p>
收敛常数	314(0x0140)	50	<p>范围：1-65535</p> <p>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。</p>
工作模式选择	10200(0x27D8)	0	<p>可选项：0（无控制模式）、1（定值模式 1）</p> <p>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）</p>
读测量值	495(0x01EF)		只读，用于查询测量值
	496(0x01F0)		
毛重、净重选择	350(0x015E)	1	0 1（0 净重, 1 毛重）

皮重值	354(0x0162)	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。
	355(0x0163)		
零点跟踪速率	381(0x017D)	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, 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) 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。

6.3 读测量值的连续寄存器地址

为了方便一次性读取 2 个通道的数据，AD-S602 具有读测量值的连续的寄存器，传感器 1 通道的寄存器地址为 50-51（十进制），传感器 2 通道的寄存器地址为 52-53（十进制）。使用时发送指令 010300320004，模块返回 8 个字节的测量值数据，前 4 个字节为传感器 1 通道的测量值，后 4 个字节为传感器 2 通道的测量值。

6.4 模块参数设置寄存器地址

表 6-3 • 模块 Modbus 通用寄存器分配表

菜单名称		寄存器地址 十(十六)进制	默认值	参数范围及说明
输入量功能配置	IN1	10001(0x2711)	1	可以配置的功能 0：无定义 1：通道 1 去皮 2：通道 2 清零 3：通道 2 去皮 4：通道 2 清零 5：启动 6：停止
	IN2	10002(0x2712)	3	
	IN3	10003(0x2713)	5	
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	SP1 值对应 OUT1 输出，SP2 对应 OUT2 输出
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 (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
输入接口测试 <sup>1</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)		
工艺号		10030 (0x272E)	1	范围：1-10
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 0x1401025A，十进制值为 335610458
		18 (0x0012)		

注释：1：IN 设置成无定义时才能检测

## 6.5 配方设置寄存器地址

表 6-4 Modbus 通讯配方设置寄存器分配表

名称	工艺号	SP1	SP2
寄存器地址	10030	10031	10033
十（十六）进制	(0x272E)	(0x272F)	(0x2731)