

OHR-E300 系列人工智能 PID 调节器的保持寄存器

表一 0x03, 0x06, 0x10 命令对应的保持寄存器地址表。一次最多读写 30 个寄存器。

序号	寄存器地址(十进制)	参数名称	数据格式	类型	备注
动态变量					
1	00	测量通道测量值	Float	只读	
2	02	PID 设定值	Float	读写	外给定只读；内给定可读写
3	04	阀位反馈值	Float	只读	
4	06	输出值	Float	读写	0.000~1.000 表示 0.0~100.0%； ★ 在手动状态下，可读写； 在自动或点动手动状态只读
5	08	第 1 报警状态	Char	只读	0: 无报警；1: 有报警
6	09	第 2 报警状态	Char	只读	0: 无报警；1: 有报警
7	10	第 3 报警状态	Char	只读	0: 无报警；1: 有报警
8	11	第 4 报警状态	Char	只读	0: 无报警；1: 有报警
9	12	当前手自动状态	Char	读写	0: 手动，1: 自动
仪表型号					
1	29	仪表型号	Char	只读	0x2E
仪表一级参数					
1	30	设定密码 LoC	Short	读写	参见仪表操作手册的一级菜单
2	31	第 1 报警值	Float	读写	
3	33	第 2 报警值	Float	读写	
4	35	第 3 报警值	Float	读写	
5	37	第 4 报警值	Float	读写	
6	39	控制环断线报警值	Short	读写	
7	40	第 1 报警回差	Float	读写	
8	42	第 2 报警回差	Float	读写	
9	44	第 3 报警回差	Float	读写	
10	46	第 4 报警回差	Float	读写	
11	48	比例带 P	Float	读写	
12	50	积分时间 I	Short	读写	
13	51	微分时间 D	Short	读写	
14	52	输出周期	Char	读写	
15	53	抑制系数	Char	读写	通讯传输数值=实际数值乘以 100
16	60	自整定	Char	读写	
仪表二级参数					
17	70	测量通道信号类型	Char	读写	参见仪表操作手册的二级菜单
18	71	测量通道小数点	Char	读写	

19	72	第 1 报警方式	Char	读写
20	73	第 2 报警方式	Char	读写
21	74	第 3 报警方式	Char	读写
22	75	第 4 报警方式	Char	读写
23	76	测量通道闪烁报警	Char	读写
24	77	测量通道滤波系数	Char	读写
25	78	设备号	Char	读写
26	79	通讯波特率	Char	读写
27	80	报警打印功能	Char	读写
28	81	定时打印间隔时间	Short	读写
29	82	测量通道单位	Char	读写
30	83	PID 正反作用方式	Char	读写
31	84	加热制冷模式	Char	读写
32	85	PID 输出类型	Char	读写
33	86	冷却输出类型	Char	读写
34	87	PID 显示方式	Char	读写
35	88	算式类型	Char	读写
36	89	控制方式	Char	读写
37	90	阀位行程时间	Char	读写
38	91	正反转手动方式	Char	读写
39	92	阀位控制输出回差值	Float	读写
40	94	上电手自动状态	Char	读写
41	95	PID 输出下限	Float	读写
42	97	PID 输出上限	Float	读写
43	99	测量通道零点迁移	Float	读写
44	101	测量通道量程比例	Float	读写
45	103	测量通道冷端零点迁移	Float	读写
46	105	测量通道冷端放大比例	Float	读写
47	107	线性输出 1 零点迁移	Float	读写
48	109	线性输出 1 放大比例	Float	读写
49	111	线性输出 2 零点迁移	Float	读写
50	113	线性输出 2 放大比例	Float	读写
51	115	变送输出量程下限	Float	读写
52	117	变送输出量程上限	Float	读写
53	119	测量通道闪烁报警下限	Float	读写
54	121	测量通道闪烁报警上限	Float	读写
55	123	PV 光柱显示下限	Float	读写
56	125	PV 光柱显示上限	Float	读写
57	127	测量通道测量量程下限	Float	读写
58	129	测量通道测量量程上限	Float	读写
59	131	测量通道小信号切除	Float	读写
60	133	阀位反馈/给定信号类型	Char	读写

61	134	阀位反馈/给定小数点	Char	读写	
62	135	阀位反馈/给定滤波系数	Char	读写	
63	136	阀位反馈/给定迁移零点	Float	读写	
64	138	阀位反馈/给定迁移比例	Float	读写	
65	140	SV 光柱下限值	Float	读写	
66	142	SV 光柱上限值	Float	读写	
67	144	阀位反馈/给定量程下限	Float	读写	
68	146	阀位反馈/给定量程上限	Float	读写	
69	148	控制回差	Float	读写	

备注 1：浮点型的数据按 2143 的格式排列

备注 2：一次最多传输 32 个字节的数据。