

■ 警報[AL - 1/AL - 2]

警報出力は警報動作と警報オプションを組み合わせて設定します。2個の警報出力が内蔵しているモデルの場合、各警報は独立に動作します。現在温度が警報動作範囲を超えた場合、警報は自動的に解除されます。警報オプションが警報保持、待機警報保持1/2の場合、デジタル入力キー(☑)3秒、パラメータ2グループ[di - 1]でRLREに設定)を使用するか、電源をOFFしてからONして警報を解除します。

モード	名称	警報動作	説明
AM0	—	—	警報出力を使用しません。
AM1	偏差 上限警報	OFF ↑ H ↑ ON PV 100°C SV 110°C 上限偏差: 10°C 設定	PVとSVの偏差が上限で偏差設定値以上であれば警報出力がONします。
AM2	偏差 下限警報	ON ↑ H ↓ OFF PV 90°C SV 100°C 下限偏差: 10°C 設定	PVとSVの偏差が下限で偏差設定値以下であれば警報出力がONします。
AM3	偏差 上、下限 警報	ON ↑ H ↓ OFF OFF ↓ H ↑ ON PV 100°C PV 110°C SV 90°C SV 100°C 上、下限偏差: 10°C 設定	PVとSVの偏差が上限または下限で偏差設定値以上であれば警報出力がONします。
AM4	偏差 上、下限 逆警報	OFF ↓ H ↑ ON ON ↑ H ↓ OFF PV 90°C PV 100°C SV 100°C SV 110°C 上、下限偏差: 10°C 設定	PVとSVの偏差が上限または下限で偏差設定値以上であれば警報出力がOFFします。
AM5	絶対値 上限警報	OFF ↓ H ↑ ON OFF ↓ H ↑ ON PV 90°C SV 100°C 警報絶対値: 90°C 設定 警報絶対値: 110°C 設定	PVが警報絶対値以上であれば警報出力がONします。
AM6	絶対値 下限警報	ON ↑ H ↓ OFF ON ↑ H ↓ OFF PV 90°C SV 100°C 警報絶対値: 90°C 設定 警報絶対値: 110°C 設定	PVが警報絶対値以下であれば警報出力がONします。
5bR	センサ 断線警報	—	センサ断線検出時、警報出力がONします。
6bR	ループ 断線警報	—	ループ断線検出時、警報出力がONします。

※ H: 警報出力調節感度[HYS]

● 警報オプション

モード	名称	説明
AMa	一般警報	警報条件時に警報出力がONし、解除条件時に出力がOFFします。
AMb	警報保持	警報条件時に警報出力がONし、ON状態を続けて保持します。(警報出力 HOLD)
AMc	待機警報1	1番目の警報条件は無視し、2番目の警報条件から一般警報で動作します。電源印加時に警報条件であれば無視し、2番目の警報条件から一般警報で動作します。
AMd	待機警報保持1	警報条件時に警報保持動作と待機警報動作を同時に行います。電源印加時に警報条件であれば無視し、2番目の警報条件から警報保持で動作します。
AMe	待機警報2	1番目の警報条件は無視し、2番目の警報条件から一般警報で動作します。待機警報が再適用される警報条件であれば出力はONせず、警報条件が解除した以降から一般警報で動作します。
AMf	待機警報保持2	基本動作は待機警報保持1と同じであるが、電源ON/OFFだけでなく警報値、警報オプション変更についても動作します。待機警報が再適用される時、警報条件であれば警報出力は動作せず、警報条件が解除された以降から警報保持で動作します。

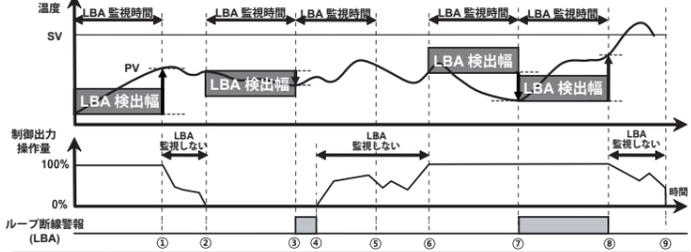
※待機警報1、待機警報保持1の待機警報再適用条件: 電源ON時
待機警報2、待機警報保持2の待機警報再適用条件: 電源ON時、設定温度、警報温度[RL 1, RL 2]及び警報動作[RL - 1, RL - 2]変更時、停止モードから運転モードへ切替時

● センサ断線警報

センサが接続されていない場合、または温度制御中にセンサの線路が断線された場合、警報出力がONする機能で、警報出力の接点を用いプザーまたは他の手段でセンサの断線可否を確認することができます。警報出力オプションは一般警報[5bR]、警報保持[5bR]より選択可能です。

● ループ断線警報(LBA)

制御対象体の温度変化を通じて制御ループを診断し、警報を出力する機能です。加熱制御時(冷却制御時)、制御出力操作量が100(0%)の状態(LBA監視時間[LbR])の間PVがLBA検出幅[LbR]以上増加しない場合、または制御出力操作量が100(0%)の状態(LBA監視時間[LbR])の間、PVがLBA検出幅[LbR]以上減少しない場合、警報出力がONします。



制御開始①	制御出力操作量が100%の状態(LBA監視時間[LbR])の間にLBA検出幅[LbR]以上増加します。
①~②	制御出力操作量が変動している状態(LBA監視時間はリセット)
②~③	制御出力操作量が0%の状態(LBA監視時間[LbR])の間にLBA検出幅内で減少していますので、LBA監視時間以降、ループ断線警報(LBA)がONします。
③~④	制御出力操作量が0%の状態(LBA監視時間[LbR])の間LBA検出幅がONを保持します。
④~⑥	制御出力操作量が変動している状態(LBA監視時間はリセット)
⑥~⑦	制御出力操作量が100%の状態(LBA監視時間[LbR])の間にLBA検出幅[LbR]以上増加しませんので、LBA監視時間以降、ループ断線警報(LBA)がONします。
⑦~⑧	制御出力操作量が100%の状態(LBA監視時間[LbR])の間にLBA検出幅[LbR]以上増加していますので、LBA監視時間以降、ループ断線警報(LBA)がOFFします。
⑧~⑨	制御出力操作量が変動している状態(LBA監視時間はリセット)

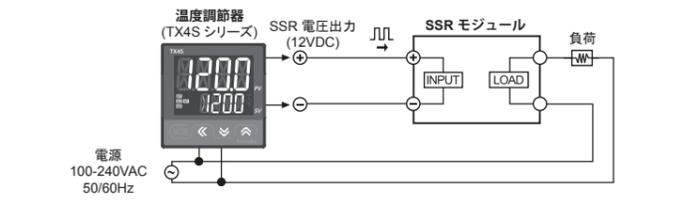
※オートチューニングを行うと、LBA検出幅[LbR]とLBA監視時間[LbR]はオートチューニング値に基づいて自動設定されます。警報動作モード[RL - 1, RL - 2]をループ断線警報[LbR]に設定しないと、LBA検出幅[LbR]とLBA監視時間[LbR]パラメータは表示されません。

■ 機能

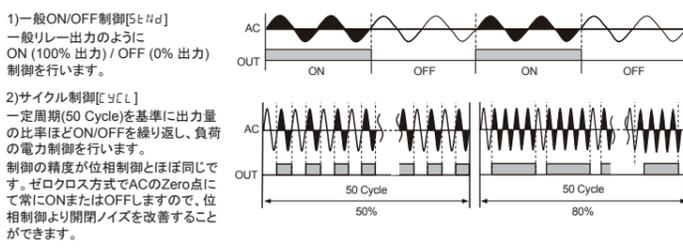
1. **入力補正 [N - b]**
温度調節器自体は誤差はありませんが、外部より入力される温度センサ等による誤差を補正する機能です。例) 実際温度は80°Cであるが、現在に表示される温度が78°Cの場合、入力補正[N - b]値を2に設定すると、表示温度は80°Cになります。
※入力補正結果、現在温度(PV)値が入力センサ別の使用範囲を超えた場合、HHHHまたはLLLLを表示します。

2. **入力デジタルフィルタ [RF]**
入力信号の早い変化により現在温度(PV)値が繰り返して変動する場合、操作量に影響し、安定した制御が不可能になります。入力デジタルフィルタで現在温度値を安定化することができます。入力デジタルフィルタの設定値を0.4秒に設定すると、0.4秒の間に入力された値にデジタルフィルタを適用して表示します。現在温度値は実際入力値と異なることがあります。

3. **SSR 駆動出力方式選択機能(SSRP 機能) [SRM]**
・SSRP機能とは、一般SSR駆動出力を用いて一般ON/OFF制御、サイクル制御、位相制御を行える機能です。
・制御出力がSSR駆動出力モデル(TX4S-C4S)のみ表示されます。
・リニア制御(サイクル制御、位相制御)が可能ですので、ローコストで精密制御を行います。
・パラメータ2グループのSSR駆動出力方式[SRM]パラメータにて一般ON/OFF制御[5Nd]、サイクル制御[5L]、位相制御[PH5]の中より1つの制御を選択することができます。但し、サイクル制御はゼロクロスターンオンまたはランダムターンオンSSRで、位相制御はランダムターンオンSSRを使用して下さい。

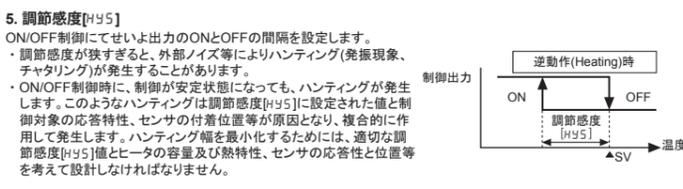


※サイクル制御または位相制御で制御する場合、必ず負荷の電源は温度調節器の電源と共通電源をご使用下さい。
※制御方式[5Nd]をPlに設定し、SSR駆動出力方式[SRM]を5Ndに設定した場合のみ、制御周期[5L]を設定することができます。
※制御出力が電流出力またはSSR駆動出力選択モデル(TX4S-C4C)はパラメータが表示されず、SSRを通じて一般ON/OFF制御のみ可能です。

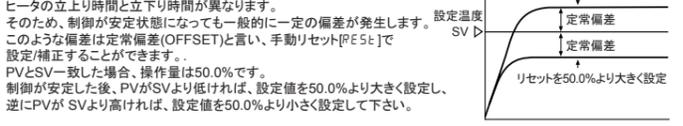


4. **電流出力範囲 [oMR]**
制御出力が電流出力またはSSR駆動出力選択モデル(TX4S-C4C)の場合、パラメータ2グループの制御出力[oUR]を[CURP]に設定すると、電流出力の上下限範囲をパラメータ2グループの[oMR]にて4.20mA[1~20]または0.20mA[0~20]を選択します。

5. **調節感度 [HYS]**
ON/OFF制御にてせいよ出力のONとOFFの間隔を設定します。
・調節感度が狭すぎると、外部ノイズ等によりハンティング(発振現象、チャタリング)が発生することがあります。
・ON/OFF制御時に、制御が安定状態になっても、ハンティングが発生します。このようなハンティングは調節感度[HYS]に設定された値と制御対象の応答特性、センサの付着位置等が原因となり、複合的に作用して発生します。ハンティング幅を最小化するためには、適切な調節感度[HYS]値とヒータの容量及び熱特性、センサの応答性と位置等を考えて設計しなければなりません。



6. **手動リセット [RES]**
比例制御(PID制御)で使用する場合、制御対象の熱容量、ヒータ容量等によりヒータの立ち上がり時間と立ち下り時間が異なります。そのため、制御が安定状態になっても一般的に一定の偏差が発生します。このような偏差は定常偏差(OFFSET)と言い、手動リセット[RES]で設定/補正することができます。PVとSV一致した場合、操作量は50.0%です。制御が安定した時、PVがSVより低ければ、設定値を50.0%より大きく設定し、逆にPVがSVより高ければ、設定値を50.0%より小さく設定して下さい。



7. デジタル入力キー(☑) + (☒) 3秒 [di - 1]

パラメータ	動作
OFF	oFF デジタル入力キーを使用しません。
RUN/STOP	StoP デジタル入力キー(t: 3秒以上)を押すと、制御出力を一時停止します。制御出力以外の補助出力(センサ断線警報、ループ断線警報は除く)は設定どおり動作します。再運転時にはデジタル入力キーを3秒間押しして下さい。
警報解除	RLRE デジタル入力キーにて警報出力を強制に解除します。(警報オプションが警報保持、待機警報保持1/2の場合のみ適用されます。)現在値が警報動作範囲を超えたが、警報出力がONである場合に使用します。以降の警報は警報解除直後から正常動作します。
オートチューニング	Rt オートチューニング実行/終了機能で、パラメータ1グループのオートチューニング[Rt]と同じ機能です。(パラメータ1グループのオートチューニング[Rt]にてオートチューニング実行後、デジタル入力キーで終了することができます。)※パラメータ2グループの制御方式[5Nd]をPlに設定した場合のみRtが表示され、oNoFに設定すると、デジタル入力キー[di - 1]はoFFに変更されます。

8. **入力センサ断線時、制御出力操作量 [RMV]**
入力センサ断線時、制御出力操作量を設定することができます。パラメータ2グループの制御方式[5Nd]がoNoFである場合、制御出力を00(OFF)または00(ON)に設定します。Plである場合、ユーザーのご希望どおりに設定範囲[00~100.0]で操作量を設定します。

■ デバイス総合管理プログラム[DAQMaster]

DAQMasterはデバイス総合管理プログラムとして、パラメータ設定及びモニタリングデータを管理することができます。弊社ホームページ(www.autonics.jp)よりダウンロードして下さい。

項目	最小仕様
システム	Intel Pentium III 以上のIBM PC 互換コンピュータ
運用体制	Microsoft Windows 98NT/XP/Vista/7
メモリ	256MB 以上
ハードディスク	1GB以上のハードディスク空き容量
VGA	解像度 1024X768 以上のディスプレイ
その他	RS-232C シリアルポート(9ピン)、USB ポート

■ RS485通信出力

オプション出力でRS485通信出力を支援するモデル(TX4S-B4口)のみ該当します。
*「モデル構成」をご参考下さい。

通信 Protocol	Modbus RTU	通信速度	2400, 4800, 9600, 19200, 38400 bps
適用規格	EIA RS485 準拠	Start Bit	1-bit 固定
最大接続台数	31 台(番地: 1~99)	Data Bit	8-bit 固定
通信方法	2線式半二重式(Half duplex)	Parity Bit	None, Even, Odd
通信同期方式	非同同期式(Asynchronous)	Stop Bit	1, 2 Bit
通信有効距離	800m 以内		
通信応答待ち時間	5~99ms		

2. Modbus Mapping Table

No.(Address)	区分	説明	設定/表示範囲	単位	出荷仕様
000001(0000)	RUN/STOP	制御出力 運転/停止	0: RUN 1: StoP	StoP	-
000002(0001)	AT	オートチューニング 実行/停止	0: oFF 1: oN	-	oFF
000003(0003)	Alarm Reset	警報出力解除	0: oFF 1: oN	-	oFF
000004~000050	Reserved				

2-2. Read Discrete Inputs(Func 02) [Func: 02, R/W: R]

No.(Address)	区分	説明	設定/表示範囲	単位	出荷仕様
100001(0000)	℃表示灯	単位表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
100002(0001)	F表示灯	単位表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
100003(0002)	OUT表示灯	制御出力表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
100004(0003)	AT実行灯	オートチューニング実行灯	0: OFF 1: ON	-	-
100005(0004)	AL1表示灯	警報出力1表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
100006(0005)	AL2表示灯	警報出力2表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
100006~100050	Reserved				

2-3. Read Input Registers (Func 04) [Func: 02, R/W: R]

No.(Address)	区分	説明	設定/表示範囲	単位	出荷仕様
300001~300100	Reserved				
300101(0064)	-	製品番号H	-	-	モデル固有番号
300102(0065)	-	製品番号L	-	-	□
300103(0066)	-	ハードウェアバージョン	-	-	"4"
300104(0067)	-	ソフトウェアバージョン	-	-	"S"
300105(0068)	-	モデル名 1	-	-	"14"
300106(0069)	-	モデル名 2	-	-	"R"
300107(006A)	-	モデル名 3	-	-	"**"
300108(006B)	-	モデル名 4	-	-	"**"
300109(006C)	-	モデル名 5	-	-	"**"
300110(006D)	-	モデル名 6	-	-	"**"
300111(006E)	-	モデル名 7	-	-	"**"
300112(006F)	-	モデル名 8	-	-	"**"
300113(0070)	-	モデル名 9	-	-	"**"
300114(0071)	-	モデル名 10	-	-	"**"
300115(0072)	-	Reserved	-	-	-
300116(0073)	-	Reserved	-	-	-
300117(0074)	-	Reserved	-	-	-
300118(0075)	-	Coil status start address	-	-	0000
300119(0076)	-	Coil status quantity	-	-	0
300120(0077)	-	Input status start address	-	-	0000
300121(0078)	-	Input status quantity	-	-	0
300122(0079)	-	Holding register start address	-	-	0000
300123(007A)	-	Holding register quantity	-	-	0
300124(007B)	-	Input register start address	-	-	0000
300125(007C)	-	Input register quantity	-	-	0
300127~300200	Reserved				
301001(03E8)	PV	現在温度	-1999~9999	°C/F	-
301002(03E9)	DOT	小数点位置	0.0, 1.00, 2.00, 3.0000	-	-
301003(03EA)	UNIT	表示単位	0: °C, 1: °F	-	-
301004(03EB)	SV	設定温度	L-SV ~ H-SV 範囲内	°C/F	0
301005(03EC)	℃表示灯	単位表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
	F表示灯	単位表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
	OUT表示灯	制御出力表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
	AT実行灯	オートチューニング実行灯	0: OFF 1: ON	-	-
	AL1表示灯	警報出力1表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
	AL2表示灯	警報出力2表示灯	0: OFF 1: ON	-	-
310006~310050	Reserved				

2-4. Read Holding Register(Func 03)/Preset Single Register(Func 06)/Preset Multiple Registers(Func 16) [Func: 03/06/16, R/W: R/W]

No.(Address)	パラメータ	説明	設定/表示範囲	単位	出荷仕様
400001(0000)	Set value	SV 設定値	L-SV ~ H-SV 範囲内	°C/F	0
400002~400050	Reserved				

2-4-1. SV 設定

No.(Address)	パラメータ	説明	設定/表示範囲	単位	出荷仕様
400051(0032)	RL1	AL1 警報温度	偏差警報: -F.S. ~ F.S.	°C/F	1250
400052(0033)	RL2	AL2 警報温度	絶対値警報: 使用範囲以内	-	-
400053(0034)	Rt	オートチューニング実行/停止	0: oFF 1: oN	-	oFF
400054(0035)	P	比例帯幅	1~9999: 0.1~9999	°C/F	10.0
400055(0036)	I	積分時間	0~9999: 0~9999	秒	0
400056(0037)	D	微分時間	0~9999: 0~9999	秒	0
400057(0038)	RES	手動リセット	0~1000: 00~100.0	%	50.0
400058(0039)	HYS	調節感度	1~100(1~500): 1~100.0(0.1~50.0)	-	2
400059~400100	Reserved				

2-4-3. パラメータ2グループ[PAR2]

No.(Address)	パラメータ	説明	設定/表示範囲	単位	出荷仕様
400101(0064)	IN-E	入力センサ	'■' 入力仕様及び使用範囲 参考	-	KCRH
400102(0065)	UNI-E	温度単位	0: °C, 1: °F	-	°C
400103(0066)	IN-b	入力補正	-999~999(-1999~9999): -999~999(-1999~9999)	-	0
400104(0067)	MRF-F	入力デジタルフィルタ	1~1200: 0.1~120.0	秒	0.1
400105(0068)	L-SV	使用温度下限値	'■' 入力仕様及び使用範囲 参考	°C/F	-50
400106(0069)	H-SV	使用温度上限値	-	-	1200
400107(006A)	o-FE	制御出力動作	0: HErE, 1: CooL	-	HErE
400108(006B)	C-Md	制御方式	0: Pl d, 1: oNoF	-	Pl d
400109(006C)	oUE	制御出力	0: SSR, 1: CURP	-	CURP
400110(006D)	5SRM	SSR駆動出力方式	0: 5tNd, 1: C9CL, 2: PHAS	-	5tNd
400111(006E)	oMR	電流出力範囲	0: 4~20, 1: 0~20	-	4~20
400112(006F)	t	制御周期	5~1200: 0.5~120.0	秒	200 2.0
400113(0070)	RL-1	AL1 警報動作	0: ANd, 1~15: AM 1R ~ AM 1F, ... 60~65: AM 6R ~ AM 6F, ... 70~75: bAR, 71~75: bAb, ... 80~81: bAR, 81~81: bAb	-	AM 1R AM 2R
400114(0071)	RL-2	AL2 警報動作	-	-	-
400115(0072)	PHYS	警報出力調節感度	1~100(1~500): 1~100.0(0.1~50.0)	-	1
400116(0073)	LbR	LBA 監視時間	0~9999: 0~9999	秒	0
400117(0074)	LbRb	LBA 検出幅	0~999(0~9999): 0~999.00~9999	°C/F	2
400118(0075)	F5-L	伝送出力下限値	-	-	-50
400119(0076)	F5-H	伝送出力上限値	'■' 入力仕様及び使用範囲 参考	-	1200
400120(0077)	AdRS				