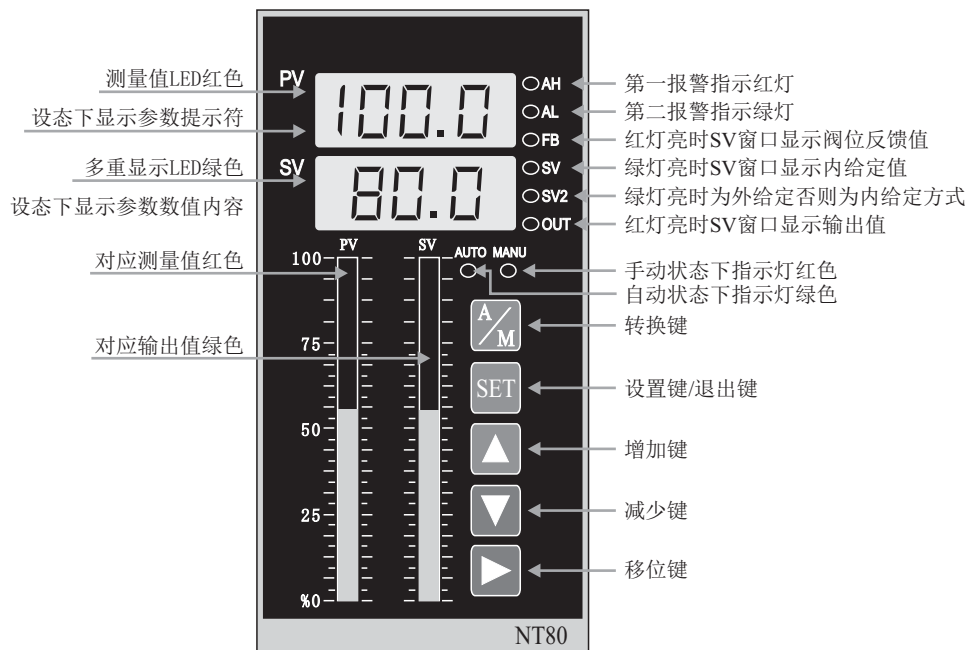
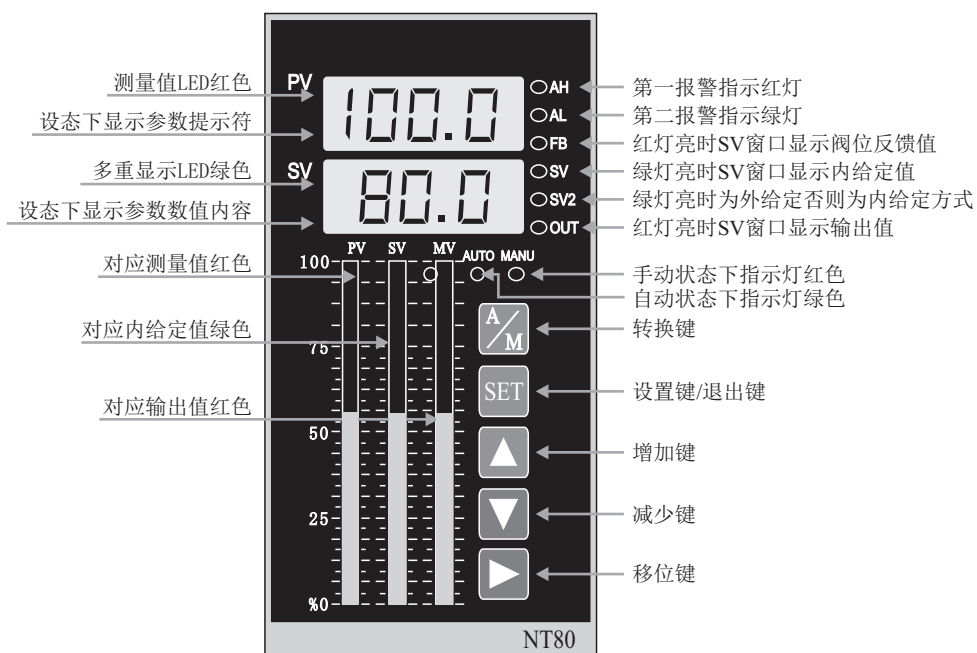


新一代智能仪表 之 *PID自整定控制仪*

双冲量调节器仪表面板



三冲量调节器仪表面板



控制参数（一级参数）设定

控制参数的种类：

仪表投入正常运行之前，必须进行简单的正确操作。

一级菜单的操作：此菜单 密码，现场操作人员用于查看或设置运行参数的一组菜单。

在仪表PV测量值显示状态下，按压SET键3秒，仪表将转入控制参数设定状态。

每按SET键即照下列顺序变换参数。（一次巡回后随即回至最初项目）

参数设定状态和各参数列示如表：

符号	名 称	设定范围	说 明	出厂预定值
RH	第一报警值	-1999~9999	显示第一报警设定值 其它请参照二级参数里面报警类型设定说明	80.0
RL	第二报警值	-1999~9999	显示第二报警设定值 其它请参照二级参数里面报警类型设定说明	20.0
RHI	第一报警回差值	0-255	显示第一报警的回差值	2
RLI	第二报警回差值	0-255	显示第二报警的回差值	2
SU	控制目标值	全量程	显示控制目标值的设定值	50.0
P	比例数	全量程	显示程序比例数的设定值	15
I	积分时间	1-9999秒	显示程序积时间的设定值 解除比例控制所产生的残留偏差 设定（0）时，积分运作则成OFF	180
d	微分时间	1-9999秒	显示程序微分时间的设定值 预测输出的变化，防止扰动，提高控制的稳定性 设定为（0）时，微分运作则成OFF	0
SF	超调抑制系数	0-1.0%	可有效地防止仪表控制失控	0.6
Pt	PID控制周期	1-100秒	显示PID调节运算周期	5
SEnS	控制灵敏度	0.0001-0.1秒	伺服控制灵敏度设置，控制输入与反馈输入之间 偏差于该功能设定值范围内停止电机转动。 （继电器或可控硅控制输出才有此功能）	0
LAE	电机刹车系数	0.001-2.0%	电机提前刹车系数，用户根据现场情况取适应的 值，能控制电机精确定位，保护刹车皮磨损 IAE =0取消该项功能起到的作用。 （阀位反馈输入才有此功能）	0
Q-tE	电机转动 溢出限制值	0-100秒	表示电机转动溢出时间，带伺服功能自动状态控 制时，控制输入与阀位反馈输入存在偏差，电机 开始工作，当电机正转或反转时间过长，消除偏 差的时间大于为Q-tE设定值时电机自动停止工作， Q-tE=0 取消保护功能，用户可根据现场需要自 行设定 Q-tE 值。 (阀位反馈输入才有此功能)	0
J-tE	电机微动时间	0.10-1.0秒	进入刹车状态后，让电机以点动方式转运逐渐 停止，消除电机正、反转惯性影响，能确保电 机准确定位 J-tE=0取消该项功能起到的 作用(继电器或可控硅正反转输出才有此功能)	0
RLU	自动演算	ATU=0—关 ATU=1—开	关—手动设定PID参数值 开—自动演算（自整定） 注：自动演算完毕后，可手动修改设定参数 (继电器或可控硅控温输出时才有此功能)	0
CLK	二级参数禁锁	CLK=132	可进入修改二级参数设定。	00

二级参数设定

仪表出厂时已由技术部门调至最佳状态，如 特殊情况，请不必进行校对。

在仪表一级参数设定状态下，修改CLK=132后，在PV显示CLK，SV显示132的状态下，按下SET键，仪表即进入二级参数设定。在二级参数修改状态下，每按SET键即照下列顺序变换（一次巡回后随即回至最初项目）。仪表二级参数列示如下：

参数	名 称	设定范围（字）	说 明
ln-1	测量输入分度号	0~22	设定测量输入分度号类型
ln-2	SV输入分度号 阀位控制 控制输入才有此参数	ln-2=10	0~5V
		ln-2=11	1~5V
		ln-2=13	0~10mA
		ln-2=15	4~20mA
ln-3	SV输入分度号 外给定 控制输入才有此参数	ln-3=13	0~10mA
		ln-3=15	4~20mA
d0t	小数点	d0t =0	小数点
		d0t =1	小数点在十位（显示XXX.X）
		d0t =2	小数点在百位（显示XX.XX）
		d0t =3	小数点在千位（显示X.XXX）
d1SH	测量PV量程上限	全量程	设定输入信号的测量上限量程
d1SL	测量PV量程下限	全量程	设定输入信号的测量下限量程
Pb1	显示输入零点迁移	全量程	设定显示输入的零点迁移量
LV1	显示输入量程比例	0~1.999倍	设定显示输入量程的放大比例
FILT	抗干扰系数	0~0.900	数字滤波系数，反映干扰能力， 数值越大，抗干扰能力越强
PER1	第一报警方式	PER1 =0	报警
		PER1 =1	第一报警为上限报警
		PER1 =2	第一报警为下限报警
PER2	第二报警方式	PER2=0	报警
		PER2=1	第二报警为上限报警
		PER2=2	第二报警为下限报警
LYdR	变送输出类型	LYdR =0	0-10mA电流、电压变送输出
		LYdR =1	0-20mA电流、电压变送输出
		LYdR =2	4-20mA电流、电压变送输出
LPd	微分比例系数	0~50	微分比例系数
PQH	PID输出上限限幅	0~100%	PID输出上限幅值
POL	PID输出下限限幅	0~90%	PID输出下限限幅值
PQFA	控制输出故障安全值	PQFA =XXXX	输出故障对策 X X X X ┌───┐ │千位│ └───┘ 千位 千位不是1时，后三位值 意义，此时的值 不影响仪表正常运行 0: 控制输出值保持，直至错误消除后恢复自动 1: 输出故障安全控制值，错误消除后恢复自动 此时该参数阀位（0~100%），后三位可设 为故障控制输出值 2: 控制输出值为POL输出值
OUT	预置输出值	OUT=0-100%	预置输出值及百分比

参数	名 称	设定范围	说 明
tYdb	控制输出类型	tYdb=0	继电器或双向可控硅控制输出
		tYdb=1	0-10mA电流、电压控制输出
		tYdb=2	4-20mA电流、电压控制输出
F1	PID作用方式	F1=0	正作用
		F1=1	反作用
F2	开机自动选择	F2=0	开机自动控制
F3	控制输入方式选择	F2=1	开机手动控制
		F3=0	内给定控制
		F3=1	外给定控制
F4	阀位输入方式选择	F4=0	阀位控制
		F4=1	双路输入阀位控制

注1：分度号设定参数表

设定	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	13	
分度号	S	R	B	K	N	E	J	T	Pt100	Cu50	0~5V	1~5V	0~10mA	
设定	14				15			19		20		21		22
分度号	0~20mA				4~20mA			0~5V开方		1~5V开方		0~10mA开方		4~20mA开方

注：仪表PV可切换输入上表中全部；SV阀位外给定输入只可切换11、12、13、15项。