

多功能脉冲表

MP5S / MP5Y / MP5W Series

使用说明书

DRW160458AJ

Autonics

非常感谢您购买Autonics产品。

使用前请务必熟知使用说明书和产品手册的内容。

为了您的安全，请务必遵守安全注意事项中的注意事项。

请务必遵守说明书，产品手册，奥托尼克斯网页等的注意事项。

请妥善保管，便于查找。

本说明书所记载规格，外形尺寸等因产品改进而变更或停产时，恕不另行通知。

最新信息请在奥托尼克斯网站进行确认。

安全注意事项

- ‘安全注意事项’是为了安全正确地使用该产品，以防止危险事故的发生，请遵守以下内容。
- ▲特殊情况下可能会发生意外或危险。

警告 如违反此项，可能导致严重伤害或伤亡。

- 用于对人身及财产上影响大的机器(如:核能控制,医疗器械,船舶,车辆,铁路,航空,易燃装置,防灾/防盗装置等)时,请务必加装双重安全保护装置。否则可能会引起人身伤亡,财产损失及火灾。
- 禁止在易燃易爆腐蚀性气体,潮湿,阳光直射,热辐射,振动,冲击,盐性的环境下使用。否则有爆炸或火灾危险。
- 请在面板安装使用。否则有火灾及触电危险。
- 通电状态下请勿进行接线及检修作业。否则有火灾及触电危险。
- 接线时,请确认接线图后进行连接。否则有火灾危险。
- 请勿任意改造产品。否则有火灾及触电危险。

注意 如违反此项,可能导致轻度伤害或产品损坏。

- 电源,测量输入端及继电器输出端接线时,请使用AWG 24 (0.20 mm²) ~ AWG 15 (1.65 mm²)规格的线缆,扭螺丝的扭矩保持在0.98 ~ 1.18 N·m。请连接符合负载电流容量的电线。否则因接触不良而发生火灾或产品误动作。
- 请在额定规格范围内使用。否则有火灾及产品故障的危险。
- 清洁时请勿用水或有机溶剂,应用于毛巾擦拭。否则有火灾及触电危险。
- 请勿使金属碎屑,灰尘,线缆残渣等异物进入产品内部。否则有火灾及产品故障的危险。

使用注意事项

- 使用时请遵守注意事项中的内容。否则可能会发生不可预料的事故。
- 电源电压必须绝缘且限压限流或使用Class 2, SELV 电源设备供电。
- 用于产品通断电的开关或断路器就近安装以便操作者操作。
- 通信线请务必使用 Twisted pair 线。
- 为消除感应干扰,请将本产品和高压线,动力线分开布线。近距离安装电源线和输入线时,请在电源端加装滤波器,并将信号线屏蔽使用。请勿在发生强磁场及高频干扰的机器附近使用。
- 本产品可以在以下环境下使用。
 - 室内(满足规格中的周围环境条件)
 - 海拔2,000 m 以下
 - 污染等级 2 (Pollution Degree 2)
 - 安装等级 II (Installation Category II)

型号构成

仅作为参考用,实际产品不支持所有的组合。
有关支持型号,请在奥托尼克斯官网进行确认。

MP 5 ① - ② ③

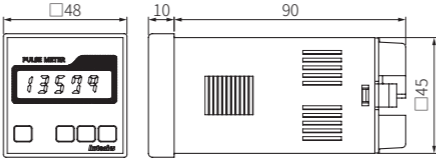
- ① 尺寸
S: DIN W 48 × H 48 mm
Y: DIN W 72 × H 36 mm
W: DIN W 96 × H 48 mm
- ② 电源电压
2: 24 VAC ~ 50 / 60 Hz, 24 - 48 VDC =
4: 100 - 240 VAC ~ 50 / 60 Hz

输出		主 (比较值) 输出	辅助 (显示值) 输出
MP5S	N	显示专用	-
	N	显示专用	-
	1	NPN 集电极开路 5 段	-
MP5Y	2	PNP 集电极开路 5 段	-
	3	显示专用	BCD Dynamic
	4	显示专用	PV 传送 (电流)
	5	显示专用	RS485 通信
	6	继电器 3 段 (H, GO, L)	-
MP5W	N	显示专用	-
	A	继电器 5 段 (HH, H, GO, L, LL)	-
	1	继电器 3 段 (H, GO, L)	-
	2	NPN 集电极开路 5 段	BCD Dynamic
	4	NPN 集电极开路 5 段	PV 传送 (电流)
	5	PNP 集电极开路 5 段	PV 传送 (电流)
	8	NPN 集电极开路 5 段	RS485 通信
	9	PNP 集电极开路 5 段	RS485 通信

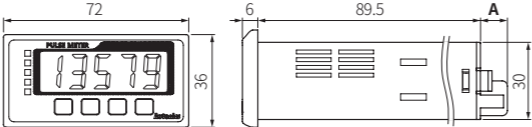
外形尺寸图

- 单位: mm, 请参考奥托尼克斯网页中提供的图纸。
- 以下为显示专用系列的外形尺寸图。根据输出规格的不同,连接器(侧面长度)不同。

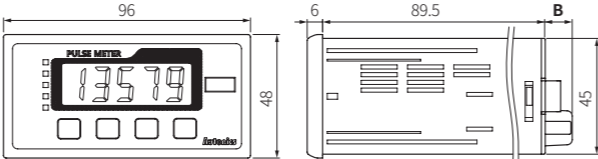
■ MP5



■ MP5Y

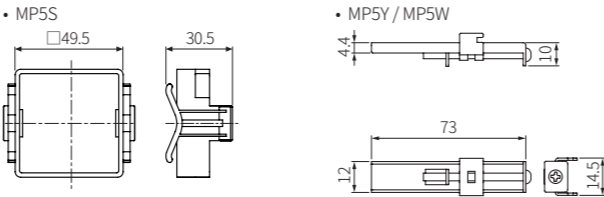


■ MP5W



	MP5Y-□N	MP5Y-□1/2/3/4/5	MP5Y-□6	MP5W-□N	MP5W-□A/1	MP5W-□2/4/5/8/9
A	10.5	14.5	15.3	-	-	-
B	-	-	-	10.5	10.5	14.5

■ 支架



■ 面板加工尺寸图

	A	B	C	D
MP5S	≥ 65	≥ 65	45 ^{+0.5}	45 ^{+0.5}
MP5Y	≥ 91	≥ 40	68 ^{+0.7}	31.5 ^{+0.5}
MP5W	≥ 116	≥ 52	92 ^{+0.8}	45 ^{+0.5}

手册

为了正确使用产品,请参考产品手册且务必遵守注意事项。
产品手册请在奥托尼克斯网页进行下载。

软件

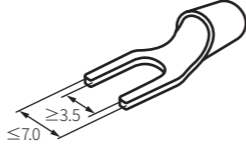
可在本公司网站下载安装程序和手册使用。

■ DAQMaster

DAQMaster 是专用的设备综合管理软件,可以设定参数,监控数据并管理。

接线时注意事项

- 单位: mm, 请使用如下形状的端子。



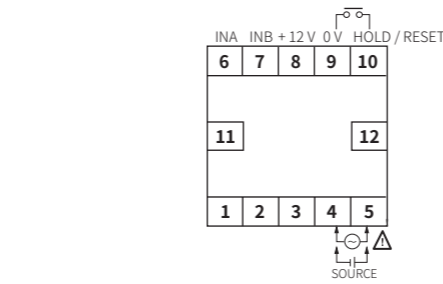
- 插座和线缆请咨询制造商。

型号	规格	制造商
MP5Y-□1/2/3/4/5	Hirose 连接器 专用连接器插座	HIF3BA-10PA-2.54DS HIF3BA-10D-2.54R Hirose Electric
MP5W-□2/4/5/8/9	Hirose 连接器 专用连接器插座 I/O 线缆 (另售)	HIF3BA-20PA-2.54DS HIF3BA-20D-2.54R CO20-HP□-□ Autonics

接线图

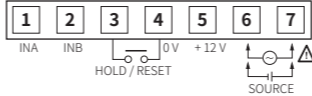
- 显示专用型号仅支持电源/输入端子台。
- 连接器或端子台根据型号别有所不同。请参考接线时注意事项。
- 根据动作模式的不同, HOLD / RESET 端子功能有所不同。(F1 ~ F12: HOLD, F13 ~ F16: RESET)

■ MP5S

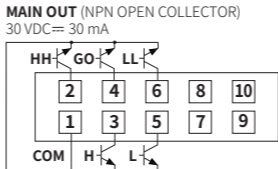


■ MP5Y

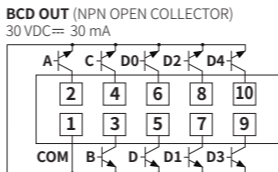
• 电源 / 输入端子台



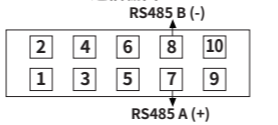
• 1: NPN 集电极开路输出



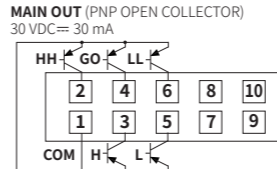
• 3: BCD Dynamic 输出



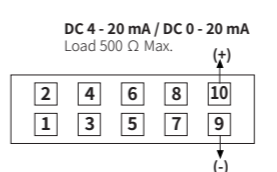
• 5: RS485 通信输出



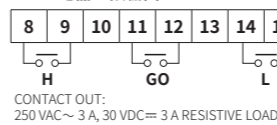
• 2: PNP 集电极开路输出



• 4: PV 传送输出

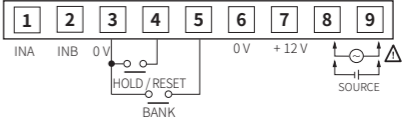


• 6: 继电器 3 段输出



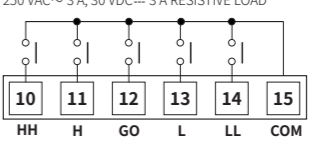
■ MP5W

• 电源 / 输入端子台



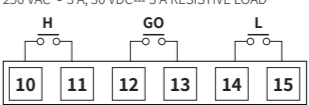
• A: 继电器 5 段输出

CONTACT OUT:
250 VAC ~ 3 A, 30 VDC = 3 A RESISTIVE LOAD

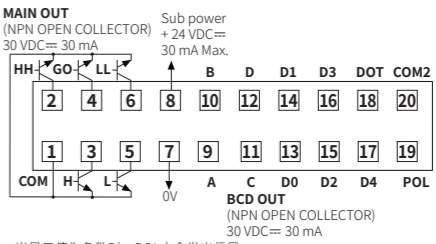


• 1: 继电器 3 段输出

CONTACT OUT:
250 VAC ~ 3 A, 30 VDC = 3 A RESISTIVE LOAD

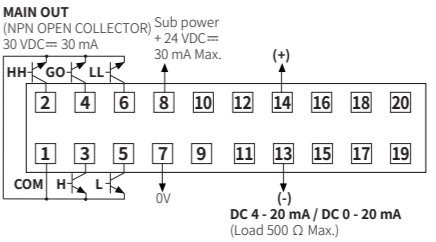


• 2: NPN 集电极开路 + BCD Dynamic 输出

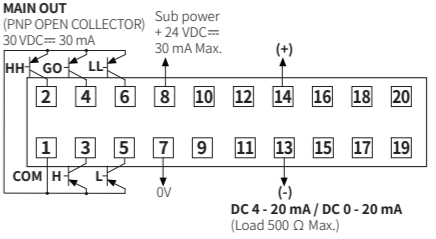


- 当显示值为负数时, POL 才会发出信号。

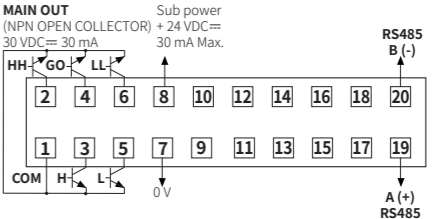
• 4: NPN 集电极开路 + PV 传送输出



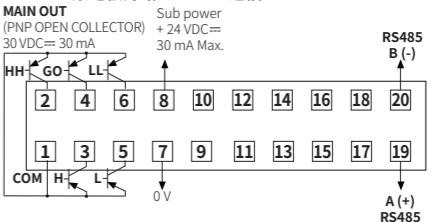
• 5: PNP 集电极开路 + PV 传送输出



• 8: NPN 集电极开路 + RS485 通信



• 9: PNP 集电极开路 + RS485 通信



规格			
系列名	MP5S	MP5Y	MP5W
输入信号 ^[O1]	无接点输入 1: ≤ 50 kHz (脉宽: ≥ 10 μs) 无接点输入 2 ^[O2] : ≤ 5 kHz (脉宽: ≥ 100 μs) 接点输入: ≤ 45 Hz (接点规格: 12 VDC≒ ≥ 5 mA, 脉宽: ≥ 11 ms)		
电压输入	输入阻抗: 3.9 kΩ, [H]: 4.5 - 24 VDC≒, [L]: 0 - 1 VDC≒		
无电压输入	短路阻抗: ≤ 80 Ω, 残留电压: ≤ 1 VDC≒, 开路阻抗: ≥ 100 kΩ		
显示方式	7 段 LED (Zero Blanking方式)		
字符尺寸	W 4 × H 8 mm W 7 × H 14 mm		
预设缩放功能	0.0001 × 10 ⁻⁹ - 9.9999 × 10 ⁹		
滞后	0 - 9999 ^[O3]		
显示周期	OFF ^[O4] , 0.05, 0.5, 1, 2, 4, 8 sec (与输出更新周期相同)		
显示范围	-19999 ~ 99999		
输出	根据型号而不同		
继电器	250 VAC ~ 3 A, 30 VDC≒ 3 A 阻性负载		
NPN / PNP 集电极开路	≤ 30 VDC≒ 30 mA		
BCD Dynamic	NPN 集电极开路 ≤ 30 VDC≒ 30 mA (Dynamic COM周期(T) = 40 ms)		
PV 传送	DC 4 - 20 mA (负载: ≤ 500 Ω, 分辨率: 8,000 等分) / DC 0 - 20 mA (负载: ≤ 500 Ω, 分辨率: 10,000 等分)		
RS485 通信	Modbus RTU方式		
产品构成	产品,使用说明书		
支架	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
单位标签	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
产品重量 (含包装)	≈ 132 g (≈ 191 g)	≈ 140 g (≈ 230 g)	≈ 210 g (≈ 334 g)
认证	CE, RoHS, ENEC		

O1) 标准占空比 1:1

O2) 动作模式F7, F8, F9, F10: ≤ 1 kHz (脉宽: ≥ 500 μs)

O3) 根据小数点设定位置，滞后设定范围随之变化。

O4) 仅适用于动作模式 F2, F16

	AC 电压型	AC / DC 电压型
电源电压	100 - 240 VAC ~ ± 10 % 50 / 60 Hz	24 VAC ~ ± 10 % 50 / 60 Hz, 24 - 48 VDC = ± 10 %
消耗功率	各系列/电源电压不同而不同	
MP5S	≤ 7.5 VA	AC: ≤ 6 VA, DC: ≤ 4.5 W
MP5Y	≤ 9 VA	AC: ≤ 7 VA, DC: ≤ 6.2 W
MP5W	≤ 15 VA	AC: ≤ 11 VA, DC: ≤ 7 W
外部供给电源	≤ 12 VDC = ± 10 % 80 mA	
辅助供给电源 ^[O1]	≤ 24 VDC = 30 mA	
停电补偿	输入次数: 10万次(使用非易失性半导体存储方式) 机械: ≥ 1,000 万次(开闭频率 180次/分钟) 电气: ≥ 10 万次(250 VAC ~ 3 A, 30 VDC = 3 A 阻性负载时) (开闭频率 20次/分钟)	
继电器寿命	≥ 100 MΩ (500 VDC = megger)	
绝缘阻抗	≥ 100 MΩ (500 VDC = megger)	
耐电压	2,000 VAC ~ 60 Hz 1 分钟	
抗干扰	由于干扰模拟器产生的方波干扰(脉宽 1 μs) ± 2 kV	
耐振动	10 ~ 55 Hz 振幅 0.75 mm X,Y,Z 各方向 1小时	
耐振动 (误动作)	10 ~ 55 Hz 振幅 0.5 mm X,Y,Z 各方向 10分钟	
抗冲击	300 m/s ² (≈ 30 G) X, Y, Z 各方向 3次	
抗冲击 (误动作)	100 m/s ² (≈ 30 G) X, Y, Z 各方向 3次	
使用周围温度	-10 ~ 50 °C, 存储时: -20 ~ 60 °C (未结冰, 未结露状态)	
使用周围湿度	35 ~ 85 %RH, 存储时: 35 ~ 85 %RH (未结冰, 未结露状态)	

O1) 仅适用于 MP5W

动作模式	测量范围	测量精度 (23 ± 5 °C)		
F1 频率/转速/速度	0.0005 Hz ~ 50 kHz	F.S. ± 0.05 % rdg ± 1 digit		
F2 通过速度				
F3 周期				
F4 通过时间				
F5 时间宽度				
F6 时间差	0.01 ~各时间范围的最大值	F.S. ± 0.01 % rdg ± 1 digit		
F7 绝对比例				
F8 误差比例				
F9 浓度				
F10 误差				
F11 测量长度 1				
F12 间距				
F13 累计				
F14 加减算-个别输入			-19999 ~ 99999	-
F15 加减算-相位差输入				
F16 测量长度 2				

通信界面	
■ RS485	
通信协议	Modbus RTU
适用规格	EIA RS485 基准
最大连接数	31台(地址: 01 ~ 99)
通信同步方式	非同步式
通信方法	2线式半双工(Half Duplex)
通信有效距离	≤ 800 m
通信速度	2,400 / 4,800 / 9,600 (初始值)/ 19,200 / 38,400 bps
通信响应时间	5 ~ 99 ms(初始值: 20 ms)
Start bit	1 bit (固定)
Data bit	8 bit (固定)
Parity bit	None(初始值), Even, Odd
Stop bit	1 bit, 2 bit (初始值)

模式设定			
RUN	[MODE]	→	参数组 0 [MODE] → RUN
	[MODE] 2秒	→	参数组^[O1] [MODE] 3秒 →

O1) 按 ▲, ▼ 键或进入参数后按[MODE]键1.5秒: 选择参数组

参数设定	
 	

- 部分参数根据型号或受其他参数的设定情况，将会处于激活或非激活状态。请参考各项说明。
- 显示部交替显示设定项名称及设定值。
- 各参数中若60秒以上无任意输入，则返回运行模式。
- [MODE] 键: 保存当前参数设定值后，移动至下一参数
- ◀ 键: 确认固定项/设定值位数移动
- ▲, ▼ 键: 设定值变更

■ 参数组 0				
参数	显示	初始值	设定范围	显示条件
P0-1 HH 比较值	P5t.HH	99999	[比较值输出型号 ^[O1]] 输入动作模式 设定范围 F1, F2, F7, F9, F11, F12, F13, F16	P1-4 输出模式: F 外
P0-2 H 比较值	P5t.H	99999	0 ~ 99999	-
P0-3 L 比较值	P5t.L	00000	F3, F4, F5, F6 0.01 ~ 设定时间范围 F8, F10, F14, F15 -19999 ~ 99999	-
P0-4 LL 比较值	P5t.LL	00000	•根据P1-1.输入动作模式及P2-2.显示值小数点位置而不同 •与参数组2的相同参数联动	P1-4 输出模式: F 外
P0-5 测量值中 High Peak值	HPEt	99999		P1-1 输入动作模式: F13, F16 外
P0-6 测量值中 Low Peak值	LPEt	99999	• 初始化(当前值): 按 ◀ 键 2 秒以上	

参数	比较值输出型号	
	5段	3段
HH 比较值	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
H 比较值	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
L 比较值	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
LL 比较值	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

■ 参数组 1				
参数	显示	初始值	设定范围	显示条件
P1-1 输入动作模式	nOdE	F I	F1 ~ F16	-
P1-2 输入 A 传感器类型	i n - A	nPnHF	NPN.H.F: NPN 无接点输入1 NPN.M.F: NPN 无接点输入2 NPN.L.F: NPN 接点输入 PNP.H.F: PNP 无接点输入1 PNP.M.F: PNP 无接点输入2 PNP.L.F: PNP 接点输入	P1-1 输入动作模式: F2, F6 ~ 14, F16 ^[O1]
P1-3 输入 B 传感器类型	i n - b	nPnHF		P1-1 输入动作模式: F16 外
P1-4 输出模式	oUt - t	5tAr d	[比较值输出型号] STAR.D: S (Standard) OUT-H: H (High) OUT-L: L (Low) OUT-B: B (Block) OUT-I: I (One-shot) OUT-F: F (Deflection) *	P1-1 输入动作模式: F13 外 & * P1-1 输入动作模式: F16 外
P1-5 滞后	HYS	000 I	[比较值输出型号] 0000 ~ 9999 •根据P2-2.显示值小数点位置而不同	P1-1 输入动作模式: F1, F7 ~ 10
P1-6 监控延迟	GURd	F.dEFY	[比较值输出型号] F.DEFY: LL, L 比较输出限制 * STAR.T: 启动补偿计时器 ^[O2]	P1-1 输入动作模式: F1 ~ 12 *P1-4 输出模式: S, B, F
P1-7 补偿时间	5tAr t	00	[比较值输出型号] 0.0 ~ 99.9 sec	P1-6 监控延迟: STAR.T
P1-8 输入 A Auto-zero 时间	AUt oA	99999	0.1 ~ 9999.9 sec	P1-1 输入动作模式: F1, F4, F7 ~ 10
P1-9 输入 B Auto-zero 时间	AUt oAb	99999		P1-1 输入动作模式: F7 ~ 10
P1-10 停电补偿	nE n o	oFF	OFF, ON	P1-1 输入动作模式: F13 ~ 16

O1) P1-1.输入动作模式为 F15 时，则不显示输入B传感器类型，IN-B 的设定与 IN-A 相同。

O2) ▲ 键: 进入补偿时间设定

■ 参数组 2				
参数	显示	初始值	设定范围	显示条件
P2-1 数据库	P.bA nE	I	[MP5W 型号] 1, 2	-
P2-2 显示值 小数点位置	dot	00000	00000, 0000.0, 000.00, 00.000, 0.0000	P1-1 输入动作模式: F1 ~ 2, F7 ~ 16
P2-3 时间单位 ^[O1]	t.U nE	t.5E E	T.SEC, T.MIN	
P2-4 时间范围 (单位:sec) ^[O1]	t.5E E	99999	999.99: 999.99 s 9999.9: 9999.9 s 99.59.9: 99 m 59.9 s 9.59.59: 9 h 59 m 59 s 99999: 99999 s	P1-1 输入动作模式: F3 ~ 6
P2-5 时间范围 (单位:min) ^[O1]	t.n I n	99999	999.99: 999.99 m 9999.9: 9999.9 m 99.59.9: 99 h 59.9 m 9.59.59: 999 h 59 m 99999: 99999 m	
P2-6 HH 比较值	P5t.HH	99999		P1-4 输出模式: F 外
P2-7 H 比较值	P5t.H	99999	[比较值输出型号] 与参数组0的参数联动。	-
P2-8 L 比较值	P5t.L	00000		-
P2-9 LL 比较值	P5t.LL	00000		P1-4 输出模式: F 外
P2-10 输入A 预设缩放尾数(x)	P5C.RH	60000	0.0001 ~ 9.9999	P1-1 输入动作模式: F1 ~ 2, F4, F7 ~ 16
P2-11 输入A 预设缩放幂数(y)	P5C.Ry	10 0 I	10 - 9 (10 ⁹) ~ 10 09 (10 ⁹)	
P2-12 输入B 预设缩放尾数(x)	P5C.b.H	60000	0.0001 ~ 9.9999	P1-1 输入动作模式: F7 ~ 10
P2-13 输入B 预设缩放幂数(y)	P5C.b.y	10 0 I	10 - 9 (10 ⁹) ~ 10 09 (10 ⁹)	
P2-14 显示周期	dI 5P.t	005	OFF ^[O2] 或 0.05, 0.5, 1, 2, 4, 8 sec	P1-1 输入动作模式: F1 ~ 2, F7 ~ 10, F16
P2-15 输入B 设定值(INB)	C oU nB	99999	1 ~ 99999	P1-1 输入动作模式: F16

O1) 在 P2-3 时间单位时按 ▲ 键: 进入 P2-4 时间范围(单位: sec), P2-5 时间范围(单位: min)的设定

O2) 仅适用于输入动作模式 F2, F16

■ 参数组 3				
参数	显示	初始值	设定范围	显示条件
P3-1 PV传送输出上限值	F5 - H	99999	[PV 传送(电流)输出型号] 最小值-最大值(注, FS-H ≥ FS-L + 1) 输入动作模式 设定范围 F1, F2, F7, F9, F11, F12, F13, F16 0 ~ 99999	-
P3-2 PV传送输出下限值	F5 - L	00000	F3, F4, F5, F6 0.01 ~ 设定时间范围 F8, F10, F14, F15 -19999 ~ 99999 •根据P1-1.输入动作模式及P2-2.显示值小数点位置而不同	-
P3-3 电流输出	nA	4 - 20	[PV 传送(电流)输出型号] 4-20, 0-20 mA	-
P3-4 通信地址	Addr	0 I	[RS485 通信输出型号] 01 ~ 99	-
P3-5 通信速度	bP5	9600	[RS485 通信输出型号] 2400, 4800, 9600, 19200, 38400 bps	-
P3-6 通信校验位	Pr t y	n o n E	[RS485 通信输出型号] NONE, EVEN, ODD	-
P3-7 通信停止位	5t P	2	[RS485 通信输出型号] 1, 2	-
P3-8 通信响应时间	r 5 t t	20	[RS485 通信输出型号] 通信速度 设定范围 2400 bps 16 ~ 99 ms 4800 bps 8 ~ 99 ms 9600, 19200, 38400 bps 5 ~ 99 ms •根据P3-5.通信速度而设定范围不同	-
P3-9 通信写入	C o n y	dI 5A	[RS485 通信输出型号] ENA: 允许, DISA: 禁止	-
P3-10 锁键	L o C	oFF	OFF: 锁键解除 LOC.0: 全部锁定 LOC.1: 锁定参数 1 / 2 / 3 LOC.2: 锁定参数 2 / 3 LOC.3: 锁定参数 3	-
P3-11 参数初始化	n r 5 t	E n A	ENA: 允许, DISA: 禁止	-

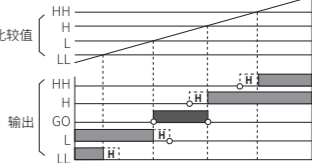
输出模式	
 	

可对输出模式进行设定。(主(比较值)输出为显示专用时,不支持输出模式。)

ON: 	OFF: 	H: 滞后
---	--	--------------

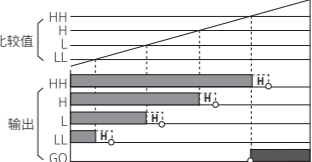
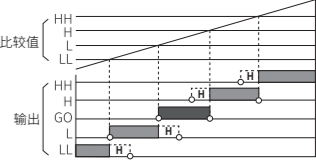
- S (Standard) 输出模式**
 - 比较值设定条件: 与比较设定值大小顺序无关，进行单独输出动作

HH 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 HH
H 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 H
L 输出: 显示值 ≤ 比较设定值 L
LL 输出: 显示值 ≤ 比较设定值 LL
GO 输出: HH, H, L, LL 无输出时



- H (High) 输出模式**
 - 比较值设定条件: 与比较设定值大小顺序无关，进行单独输出动作

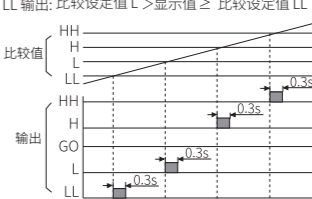
HH 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 HH
H 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 H
L 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 L
LL 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 LL
GO 输出: HH, H, L, LL 无输出时



- L (Low) 输出模式**
 - 比较值设定条件: 与比较设定值大小顺序无关，进行单独输出动作

HH 输出: 显示值 ≤ 比较设定值 HH
H 输出: 显示值 ≤ 比较设定值 H
L 输出: 显示值 ≤ 比较设定值 L
LL 输出: 显示值 ≤ 比较设定值 LL
GO 输出: 无 HH, H, L, LL 输出时

HH 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 HH
H 输出: 比较设定值 H > 显示值 ≥ 比较设定值 H
L 输出: 比较设定值 LL < 显示值 < 比较设定值 L
LL 输出: 显示值 ≤ 比较设定值 LL
GO 输出: 无 HH, H, L, LL 输出时



HH 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 HH
H 输出: 比较设定值 H > 显示值 ≥ 比较设定值 H
L 输出: 比较设定值 L > 显示值 ≥ 比较设定值 L
LL 输出: 比较设定值 L > 显示值 ≥ 比较设定值 LL



HH 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 HH
H 输出: 比较设定值 HH > 显示值 ≥ 比较设定值 H
L 输出: 比较设定值 H > 显示值 ≥ 比较设定值 L
LL 输出: 比较设定值 L > 显示值 ≥ 比较设定值 LL

HH 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 HH
H 输出: 比较设定值 H > 显示值 ≥ 比较设定值 H
L 输出: 比较设定值 H > 显示值 ≥ 比较设定值 L
LL 输出: 比较设定值 L > 显示值 ≥ 比较设定值 LL

HH 输出: 显示值 ≥ 比较设定值 HH
H 输出: 比较设定值 H > 显示值 ≥ 比较设定值 H
L 输出: 比较设定值 H > 显示值 ≥ 比较设定值 L
LL 输出: 比较设定值 L > 显示值 ≥ 比较设定值 LL

O1) 当P1-6 监控延迟设定为 F.DEFY 时，不输出。

O2) 输出是假设设定值保存 Point 前存在之前的设定值为前提下的输出，输出位置可能与上图有所不同。

奥托尼克斯电子(嘉兴)有限公司

浙江省嘉兴市云海路301号

www.autonics.com | 客服热线：400-826-7709

Autonics