轉速 5位數脈波輸入(線速)顯示(0.8")&控制(類比輸出) 頻率 RS-485

AM5H-R

■特點:

- 精確度:±0.03%滿刻度
- 可量測交流頻率/直流脈波/磁性感應信號;最大輸入頻率10 KHz
- 高亮度0.8" LED顯示範圍0~99999,顯示值小數點可任意規劃
- 轉速,線速,頻率可任意設定
- 線速單位: 米,英尺,碼/分鐘(M, Ft, Y/min)可切換設定
- 轉速每轉的脈波數可調整(1~99999)
- 2~4段警報(高低警報可自行設定)/類比輸出(15 bit 解析度)/Loop Power輸出/ 數位通訊RS-485介面(上述為選用功能,亦可同時存在)
- 穩定性高,防燃材質機殼(PC),安全性高
- CE規範認證



■選用型號規格: AM5H-R- (代碼1) 代碼2 - 代碼3 - 代碼4 代碼5 代碼6 警報功能 碼1 輸入訊號 輸入訊號 顯示單位 工作電源 碼4 碼5 類比輸出 碼6 RS-485 碼3 N5 NPN(5V) VA AC 2~60V Н Н AC/DC 100~240V Ν N 無 Ν 無 2組Relav警報 N2 NPN(12V) VB AC 60~600V R RPM D AC/DC 22~60V R2 A 4~20mA Υ 有 R3 3組Relay警報 P5 PNP(5V) Pick-up 50mV~1.5V М M/min V 0~10V 4組Relay警報 LOOP POWER:15-30Vdc 4-20mA out put P2 PNP(12V) VD Pick-up 500mV~15V Υ Y/min CT VE DC 24Vp F F/min 02 2組O.C 警報 Contact Option 3組O.C 警報 O Option O4 4組O.C 警報

※註1: NPN(5V),PNP(5V) 激發電源為5V; NPN(12V),PNP(12V) 激發電源為12V,適合感測器如近接開關等..直接接線使用2:輸入直流電壓脈波(DC Pulse)請選擇PNP(5V),PNP(12V)或DC 24Vp的輸入訊號

■規格特性:

◆ 精確度: ±0.03%滿刻度

▶ 顯示幕: 高亮度紅色LED,字高20.3mm (0.8")

▶ 最高輸入頻率:
 取樣時間:
 10 KHz (50% duty cycle)
 10 cycles / sec (> 10Hz)
 f cycles / sec (< 10Hz)

類示範圍: 0~99999
 過載類示: doFL / ioFL
 参數設定方式: 按鍵輸入設定
 資料記憶方式: EEPROM記憶體

資料記憶方式: EEPROM記憶體直徑設定範圍: 0.0001~9.9999M(米)

▶ 警報動作方向: "≧(Hi)動作"或"<(Lo)動作'

警報延遲動作時間: 0~99秒

▶繼電器接點容量: AC 277V/7A; DC 30V/7A

▶ 類比輸出解析度: 15 bit

類比輸出反應速度: <250ms (0~90%)類比輸出推動能力: 電壓輸出: <20mA 電流輸出: <10V

◆ 通訊方式及協議: RS-485 Modbus RTU mode

▶ 通訊傳輸速率: 38400 / 19200 / 9600 / 4800 bps

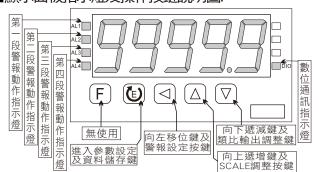
・温度係數: 100ppm/℃ (0~60℃)

◆ 使用環境温濕度: 0~60°C; 20~90% RH (非結露)
 ◆ 存放環境温濕度: -10~70°C; 20~90% RH (非結露)
 ◆ 工作電源: AC/DC100~240V; AC/DC22~60V

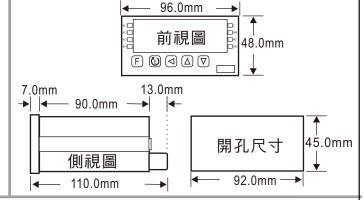
▶ 消耗功率: <8.5VA(全功能輸出)

◆ 絕緣耐壓能力: 1.5KVac / 1min (輸入 / 電源)

■顯示面板指示燈及操作按鍵說明圖:

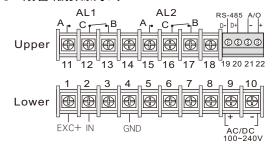


■外觀及開孔尺寸圖:

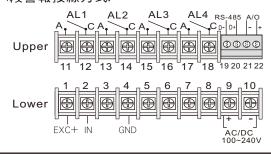


■配線圖:

● 2段警報接線方式:



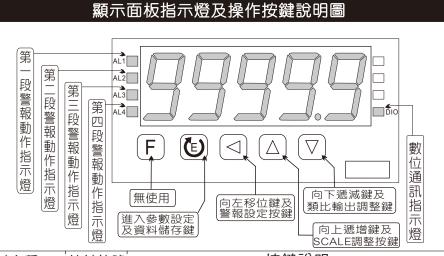
● 4段警報接線方式:



AM5H-R B4

AM5H-R 5位數脈波輸入傷速)顯示(0.8")&控制係與比較的表 操作説明

★首次操作請先熟悉面板上各按鍵及指示燈的功能



按鍵名稱	按鍵符號	按鍵說明
進入參數 設定按鍵	(E)	1.正常顯示值時,按此鍵進入參數設定群組 2.在參數設定頁時,執行修改數值的儲存並進入下一參數頁
警報設定 及 向左移位按鍵		1.正常顯示值時,按此鍵(3秒)進入警報點設定值之顯示及修改 (選取可修改位數時該位數會閃爍) 2.在參數設定頁時,執行修改數值的向左循環移位
顯示值係數 及 向上遞增按鍵		1.正常顯示值時,按此鍵(3秒)進入顯示值係數"SCALE"之調整 2.在參數設定頁時,執行修改數值的向上遞增
類比輸出調整 及 向下源減按鍵	\bigcirc	1.正常顯示值時,按此鍵(3秒)進入類比輸出值"ZERO"與"SPAN" 之調整 2.在參數設定百時,執行修改數值的向下遞減

- ※ 1.以下操作流程畫面皆為(設定頁代號), 而可供修改之(設定值)會與 (設定頁代號)交替閃爍
 - 2.修改**(設定值)**皆以,**左移按鍵**(☑),**遞增按鍵**(☑),**遞減按鍵**(☑)修改並於修改完成後務必按**進入參數設定鍵**(⑥)始能完成儲存
 - 3.若有修改通關密碼則務必牢記,否則以後無法再度進入(參數設定)
 - 4.無論在任何畫面下同時按**遞增按鍵(△)**,**遞減按鍵(▽)** 或經過**2分鐘**後即可返回正常顯示畫面
 - 5.顯示值計算公式:

頻率顯示=(SCALEX輸入頻率)/PPR

轉速顯示=(SCALEX輸入頻率X60)/PPR

線速顯示=[SCALEX輸入轉速X3.1416(π)]

正常顯示	畫面時之物	操作流程 (左邊流程方塊對應右邊說E	月)
操作流程及顯示	顯示畫面定義	修改參數及流程説明	預設值
Power ON		(警報點設定值)	
	正常顯示值	正常輸入應有的顯示值	
按 ③ 3秒 ↓	第一警報點 設定值(AL1)		
	第二警報點 設定值(AL2)	修改警報發生點的設定值,當顯示值到達此設定值時啟動警報.	00000
	第三警報點 設定值(AL3)		
	第四警報點 設定值(AL4)		
按圖		顯示值係數:"SCALE"之調整	
	正常顯示值	正常輸入應有的顯示值	
按 △ 3秒 ↓ 5CRLE 按 ⑤	顯示值係數 (SCALE)調整	顯示值誤差修正係數(0.0001~9.9999) 註: 1.SCALE在頻率及轉速所代表的是一個可修正 顯示值的係數(參照顯示值計算公式) 2.SCALE在線速度所代表的是一個轉軸的直徑 其計算單位會依顯示單位自行換算。如所選 擇單位是METER(公尺)則直徑即以公尺表示	LO000
-		類比輸出值:"ZERO"與"SPAN"之調整	
	正常顯示值	正常輸入應有的顯示值	
按(③)3秒 ↓	類比輸出值 (AZERO)調整	調整最低顯示值(零值)對應最小輸出值的誤差修正註: 用此功能修改實際的對應最小輸出值	00000
RSPRn go	類比輸出值 (ASPAN)調整	調整輸出訊號對應顯示值的誤差修正 註: 用此功能修改實際的對應輸出值	00000

- 說明: 1. 參數設定架構分為 "系統參數(sys)" "警報輸出(rop)" "類比輸出(aop)" "數位通訊(dop)" 四組可修改參數的 "群組" 主頁
 - 2. 可用 "向左移位鍵(团)" 進行群組主頁之間 的循環切換 ,並用 "進入參數設定鍵 ⑤ 進入頁內修改所需要的功能及設定值
 - 3. 有些功能若無訂製則其設定頁會有顯示亦可修改但功能是不存在

進入設力		作流程(左邊流程方塊對應右邊説明	
Power ON	顯示畫面定義	修改參數及流程説明	預設值
I		群組主頁操作流程	
	正常顯示值	正常輸入應有的顯示值	
P.C.od	通關密碼 (P.Cod)	輸入正確通關密碼進入設定頁面.	00000
按 ® ▼ NO 密碼正確		密碼正確則進入系統參數設定,錯誤則回復到正常 顯示值	
YES ▼			lop) 流程

P2

am5h-r

AM5H-R

	顯示畫面定義	修改參數及流程説明	預設值
545		系統參數設定流程	
© ↓ dP	小數點位數 (dp)	決定小數點位置 "0.","1.","2.","3.","4."(位數) 例:顯示值0.00則設定值就調整為2.	依訂製 規格
YPE	轉速.線速.頻率 選擇(TYPE)	選擇顯示值為轉速/線速/頻率 (RPM/LINE/Frequency)	依訂製 規格
ni E	線速單位 選擇(Unit)	選擇線速單位是公尺/英尺/碼(METER/FOOT/ YARD) TYPE選擇LINE才有此設定頁	依訂製 規格
ر ا	毎轉脈波數 設定(ppr)	設定感應器每一轉所產生的脈波數(1~99999)	0000 1
E	取樣時基 設定(T Base)	設定取樣時間基數(0.1~999.9秒)	0000.1
<u></u>	顯示值平均次 數設定(AVG)		00005
dЕ	更改通關密碼 (Code)	設定自己慣用的密碼(0~19999) 註: 自己的密碼可防止他人修改參數而造成錯誤顯示	00000
בצ	面板按鍵鎖定 (LOCK)	設定面板按鍵鎖定,在正常顯示時按鍵可進入 預覽該項設定值但不能修改 註: no(全不鎖),YES("ENT"不鎖,其它全鎖)	no
		警報輸出設定流程	
oP	警報動作設定 主頁(rop)	此為選項功能:有警報輸出功能才需設定此流程	
<u>E 1</u> <u>E 2</u> <u>E 3</u>	警報1 (ACT1) 警報2 (ACT2) 動 警報3 作 (ACT3) 作設 警報4 (ACT4)	設定警報點是 ≧(Hi) 或 <(Lo) 顯示值時 警報(Relay)動作 註: 1. 警報輸出最多可有四組,於訂購時指定 2. 訂購無警報輸出之產品此顯示畫面依舊是存在,但並無輸出的功能 3. 每完成一點設定按⑩ 會進入下一設定點	Н
5	磁滯1 (HYS1) 警 磁滯2 (HYS2) 報 比較 (HYS3) 較 (HYS4) 滯定	設定警報動作發生後顯示值須低於或 高於(依警報動作方向而定)警報設定值±此設定 值(0~9999)才會關閉警報 註: 1. 同上一步驟註解	00000
	延遲1 (DEL1) 警報 (DEL2) 延遲3 (DEL3) 延遲4 (DEL4)	設定顯示值到達警報動作值時須經過此 設定時間(0~99秒)才使警報發生動作 註: 1. 同上一步驟註解	00000

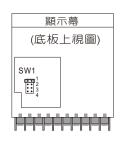
	顯示畫面定義	修改參數及流程説明	預設值
		類比輸出設定流程	
→ RoP	類比輸出設定 主頁(AOP)	此為選項功能有類比輸出功能才需設定此流程	
	類比輸出極性 設定(POLAR)	調整輸出方式為,正極性 或 正負極性輸出 註 : 電壓輸出,NO: 正極性輸出(0~+10V) YES: 正負極性輸出(-10~+10V)	no
RnLo ±® ↓	最小輸出對應 顯示值(ANLO)	調整最小輸出對應顯示值(可自行規劃) 例:額定輸出0~10V, 欲在顯示10.0時輸出是0V,在 此頁的值則調整為10.0	00000
RnHi _按 ®	最大輸出對應 顯示值(ANHI)	調整最大輸出對應顯示值(可自行規劃) 例:額定輸出0~10V, 欲在顯示90.0時輸出是10V, 在此頁的值則調整為90.0	99999
		數位通訊設定流程	
doP tetal	通訊參數設定 主頁(DOP)	此為選項功能有數位通訊功能才需設定此流程	
Addr Bddr	通訊位址 設定(ADDR)	設定通訊位址(0~255)	00000
	通訊鮑率 設定(BAUD)	選擇通訊鮑率(38400 / 19200 / 9600 / 4800)	19200
PAr,	通訊同步檢測 位元設定(PARI)	選擇通訊同步檢測位元 (n.8.2 / n.8.1 / even / odd)	n.8.2.
FrRnE 按圆	通訊資料格式 變更設定 (FRAME)	選擇傳輸資料的格式 (NO:Hi-→Lo , YES:Lo-→Hi)	no

	異常顯示畫面説明			
顯示畫面畫面説明				
, oFL 輸入訊號超過可處理範圍(0~100KHz)				
doFL 輸入訊號高過最大顯示範圍(99999)				
E-00	EEPROM 讀取/寫入 時受外部干擾或超次(約100萬次)而發生錯誤			
│ ※ 如發生上述 送廠維修	情形請,將輸入端移開並查明接線是否正確,如無回復其他畫面則請			

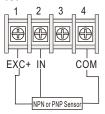
P4

更改輸入模式

※因應現場更換不同感測器,可由內部短路端子更改所需的輸入模式(如下圖)



SW1	JUMPER	DEFINITION
• •	1	Open: 12V; Close: 5V
• •	2	Open:10KHz; Close: 400Hz
• •	3	Open: NPN; Close: PNP
• •	4	Open: PNP; Close: NPN



NPN (5V): 0~400 Hz

JUMPER	SW1/SW2
1	• •
2	• •
3	• •
4	

NPN (12V): 0~10 KHz

NPN (5V): 0~10 KHz

JUMPER SW1/SW2

• •

• •

JUMPER	SW1/SW2
1	• •
2	• •
3	• •
4	

NPN (12V): 0~400 Hz

JUMPER	S	W1.	/SW	2
1		•	•	
2		•	•	
3	_	•	•	_
4		•	•	

PNP (5V): 0~400 Hz

JUMPER	SW1/SW2
1	• •
2	• •
3	• •
4	• •

PNP (5V): 0~10 KHz

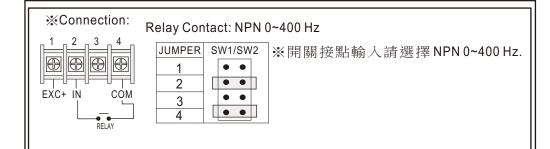
JUMPER	SW1/SW2
1	• •
2	
3	• •
4	• •

PNP (12V): 0~400 Hz

JUMPER	SW1/SW2			
1	• •			
2	• •			
3	• •			
4	• •			

PNP (12V): 0~10 KHz

JUMPER	S	SW1/SW2		
1		•	•	
2		•	•	
3		•	•	
4		•	•	



野村培式 16Bit / 32Bit・帝正負號即8000~7FFF(-32768-32767)、80000000~7FFFFFFF(-2147483648-2147483647) Modbus HEX 40001 0000 D 型號判別碼AM5H-R為O1 R 40002 0001 STATUS 目前警報輸出状態・輸入範圍0000~0004(0~4)0:10 ⁵ ・1:10 ⁵ ・2:10 ⁵ ・3:10 ⁵ 4:10 ⁴ RW 40004 0003 TYPE 博達線速頻率襲揮・輸入範圍0000~0002(0~2)0:RPM・1:LINE・2:FREQUENCY RW 40004 0003 TYPE 博達線速頻率襲揮・輸入範圍0000~0002(0~2)0:RPM・1:LINE・2:FREQUENCY RW 40006 0005 LOK 面板設定鎖・輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO・1:YES RW 40006 0005 LOK 面板設定鎖・輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO・1:YES RW 40006 0005 LOK 面板設定鎖・輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO・1:YES RW 40008 0007 ACT1 警報・動作方向・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO RW 40010 0009 ACT3 警報・動作方向・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO RW 40011 0000 ACT3 警報・動作を運動的のののののののののののののののののののののののののののののののののののの	曲片/土と	z =n 1.	カ (二 <i>)</i> 土 」		``	
Modbus HEX 名稱 説明 動作						
40001 0000 ID 型號判別碼AM5H-R為01 R 40002 0001 STATUS BIN章報輸出版態・輸入範圍0000~00F0(0-0240) R R 40003 0002 DP 40004 0003 TYPE 轉速線速頻率選擇・輸入範圍0000~0004(0~4)0:10 ⁶ ,1:10 ⁷ ,2:10 ² ,3:10 ³ 4:10 ⁴ R/W 40005 0004 UNIT 根速單位・輸入範圍0000~0002(0~2)0:RPM・1:LINE・2:FREQUENCY R/W 40006 0005 LOCK 面板設定鎖・輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO・1:YES R/W 40007 0006 FRAME 傳輸資料格式變更・輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO・1:YES R/W 40008 0007 ACT1 警報・動作方向・輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO・1:YES R/W 40008 0007 ACT1 警報・動作方向・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40010 0009 ACT3 警報・動作方向・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40011 0000 ACT3 警報・動作方向・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40011 0000 ACT4 警報・動作方向・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40012 000B BAUD 通訊的車・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40013 000C PARI 通訊的車域制位元・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40015 000E AVG 銀形・平均次數・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40015 000E AVG 銀形・平均次數・輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI・1:LO R/W 40015 000E AVG 銀形・理りでの3(0~3)0:882・1:88.1.2.EVEN・3:0DD R/W 40016 000F ADDR 通訊的性速速時間・輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40018 0011 DEL1 警報・動作延速時間・輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40019 0012 DEL3 警報・動作延速時間・輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40020 0013 DEL4 警報・動作延速時間・輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40020 0015 HYS1 警報・比較運港・輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40022 0015 HYS1 警報・比較運港・輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40024 0017 HYS3 警報・比較運港・輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40025 0018 HYS4 警報・比較運港・輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整・輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整・輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40028 001B CODE 國際經路母轉記波數・輸入範圍00000~10001669F(1~99999)高位元 R/W 40030 001D R/W 60030 001D R/W	,					
Hamilton						
40002	40001	0000	ID		R	
March Mar	40002 0001	STATUS	, ,	P		
40004		40002 0001				
40005						
40006 0005 LOCK 面板設定鎖,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES R/W 40007 0006 FRAME 傳輸資料格式變更,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES R/W 40008 0007 ACT1 警報1動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI·1:LO R/W 40009 0008 ACT2 821動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI·1:LO R/W 40010 0009 ACT3 823動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI·1:LO R/W 40011 000A ACT4 824動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI·1:LO R/W 40012 000B BAUD 通訊膨率,輸入範圍0000~0003(0~3)0:38400,1:19200·2:9600,3:4800 R/W 40013 000C PARI 通訊与步榜则位元,输入範圍0000~0003(0~3)0:N.8.2.*1:N.8.1、2:EVEN·3:ODD R/W 40015 000E AVG 顯示平均次數,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES R/W 40016 000F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~0063(1~99) R/W 40018 0011 DEL2 824動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40018 0011 DEL2 824動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40019 0012 DEL3 824動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40020 0013 DEL4 824動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40021 0014 TBASE 輸入取養時基,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40022 0015 HYS1 824地較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40024 0017 HYS3 824地較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40025 0018 HYS4 824地較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0018 CODE 通關密碼,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W 40029 001C PR 感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40033 001D						
40007 0006 FRAME 傳輸資料格式變更,輸入範圍000~0001(0~1)0:NO · 1:YES RW 40008 0007 ACT1 營報1動作方向,輸入範圍000~0001(0~1)0:HI · 1:LO RW 40009 0008 ACT2 營報2動作方向,輸入範圍000~0001(0~1)0:HI · 1:LO RW 40010 0009 ACT3 營報2動作方向,輸入範圍000~0001(0~1)0:HI · 1:LO RW 40011 000A ACT4 營報4動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI · 1:LO RW 40012 000B BAUD 通訊原率,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI · 1:LO RW 40013 000C PARI 通訊同步檢測位元,輸入範圍0000~0003(0~3)0:N8.2 · 1:N8.1 · 2:EVEN · 3:ODD RW 40015 000E AVG 顯示平均次數,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO · 1:YES RW 40016 000F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO · 1:YES RW 40018 0011 DEL1 登報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40019 0012 DEL3 登報2動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40020 0013 DEL4 登報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40021 0014 TBASE 輸入取機時基,輸入範圍0000~270F(0~999) RW 40022 0015 HYS1 營報4動作延遲時間,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40023 0016 HYS2 營報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40024 0017 HYS3 營報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40025 0018 HYS4 營報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4EIF(0~19999) RW 40029 001C PR 感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~001869F(1~9999)高位元 RW 40030 001D 感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~001869F(1~9999)高位元 RW 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍0000001~001869F(1~9999)高位元 RW 40031 001E SCALE 國示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~9999)高位元 RW 40031 001E SCALE 國示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~9999)高位元 RW 40033 0020 AL1 營報值1・輸入範圍00000001~0001869F(1~9999)高位元 RW 40033 0020 AL1 營報值1・輸入範圍0000000100010001869F(1~9999)高位元 RW 40033 0020 AL1 營報值1・輸入範圍000000010010001				線速單位,輸入範圍0000~0002(0~2)0:METER,1:FOOT,2:YARD		
40008 0007 ACT1 警報1動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40009 0008 ACT2 警報2動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40010 0009 ACT3 警報3動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40011 000A ACT4 警報4動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40012 000B BAUD 通訊態率,輸入範圍0000~0003(0~3)0:38400,1:19200,2:9600,3:4800 RW 40013 000C PARI 通訊房步檢測位元,輸入範圍0000~0003(0~3)0:N.8.2.1:N.8.1.2:EVEN 3:0DD RW 40014 000D POLAR 類比輸出極性,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES RW 40015 000E AVG 顯示平均次數,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40016 000F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40017 0010 DEL1 警報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40018 0011 DEL2 警報2動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40019 0012 DEL3 警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40020 0013 DEL4 警報4動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40021 0014 TBASE 輸入取樣時基,輸入範圍0000~270F(1~9999) RW 40022 0015 HYS1 警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40023 0016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40024 0017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40025 0018 HYS4 警報4世較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40027 001A ASPAN 最大輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) RW 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~0001869F(1~9999)底位元 RW 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍0000001~0001869F(1~9999)底位元 RW 40032 001F I I I I I I I I I I I I I I I I I I			LOCK	,		
40009 0008 ACT2 警報2動作方向,輸入範圍000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40010 0009 ACT3 警報3動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40011 000A ACT4 警報4動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40012 000B BAUD 通訊態率,輸入範圍0000~0003(0~3)0:38400,1:19200,2:9600,3:4800 RW 40013 000C PARI 通訊息率,輸入範圍0000~0003(0~3)0:N.8.2,1:N.8.1,2:EVEN,3:0DD RW 40014 000D POLAR 類比輸出極性,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES RW 40015 000E AVG 顯示平均次數,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40016 000F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40017 0010 DEL1 警報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40018 0011 DEL2 警報2動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40019 0012 DEL3 警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40020 0013 DEL4 警報4動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40021 0014 TBASE 輸入取樣時基,輸入範圍0000~270F(1~9999) RW 40022 0015 HYS1 警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40023 0016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40024 0017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40025 0018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40028 0018 CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) RW 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~0001869F(1~9999)高位元 RW 40030 001D			FRAME			
40010 0009 ACT3 警報3動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40011 000A ACT4 客報4動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40012 000B BAUD 通訊顧率,輸入範圍0000~0003(0~3)0:38400,1:19200,2:9600,3:4800 RW 40013 000C PARI 通訊同步檢測位元,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES RW 40014 000D POLAR 類比輸出極性,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES RW 40015 000E AVG 顯示平均次數,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40016 000F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40017 0010 DEL1 警報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40018 0011 DEL2 警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40019 0012 DEL3 警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40020 0013 DEL4 警報4動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40021 0014 TBASE 輸入取機時基,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40023 0016 HYS1 警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40023 0016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40024 0017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40025 0018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) RW 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000~10001869F(1~99999)高位元 RW 40030 001D				警報1動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO		
40011 000A ACT4 警報4動作方向,輸入範圍000~0001(0~1)0:HI,1:LO RW 40012 000B BAUD 通訊顧率,輸入範圍0000~0003(0~3)0:38400,1:19200,2:9600,3:4800 RW 40013 000C PARI 通訊同步檢測位元,輸入範圍0000~0003(0~3)0:N8.2.,1:N8.1,2:EVEN,3:ODD RW 40014 000D POLAR 類比輸出極性,輸入範圍0000~0001(0~1)0:NO,1:YES RW 40015 000E AVG 顯示平均次數,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40016 000F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~0063(1~99) RW 40018 0011 DEL1 警報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40018 0011 DEL2 警報2動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40019 0012 DEL3 警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40020 0013 DEL4 警報4動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) RW 40021 0014 TBASE 輸入範圍0001~270F(1~9999) RW 40022 0015 HYS1 警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40023 0016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40024 0017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40025 0018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40025 0018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) RW 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) RW 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)高位元 RW 40030 001D				, ,		
40012			ACT3	警報3動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO		
40013 000C PARI 通訊同步檢測位元,輸入範圍000~0003(0~3)0·N.8.2. v1·N.8.1. v2·EVEN,3·ODD R/W 40014 000D POLAR 類比輸出極性,輸入範圍0000~0001(0~1)0·NO,1:YES R/W 40015 000E AVG 顯示平均次數,輸入範圍0000~0063(1~99) R/W 40016 000F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~00FF(0~255) R/W 40017 0010 DEL1 警報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40018 0011 DEL2 警報2動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40019 0012 DEL3 警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40020 0013 DEL4 警報4動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W 40021 0014 TBASE 輸入取樣時基,輸入範圍0000~270F(1~9999) R/W 40022 0015 HYS1 警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40023 0016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40024 0017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40025 0018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40032 001F			ACT4	警報4動作方向,輸入範圍0000~0001(0~1)0:HI,1:LO		
A0014			BAUD			
A0015				()		
A0016 O00F ADDR 通訊位址,輸入範圍0000~00FF(0~255) R/W A0017 O010 DEL1 警報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W A0018 O011 DEL2 警報2動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W A0019 O012 DEL3 警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W A0020 O013 DEL4 警報4動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99) R/W A0021 O014 TBASE 輸入取樣時基,輸入範圍0000~270F(1~9999) R/W A0022 O015 HYS1 警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W A0023 O016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W A0024 O017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W A0025 O018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W A0026 O019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W A0027 O01A ASPAN 最大輸出調整,輸入範圍0000~270F(-9999~9999) R/W A0028 O01B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W A0030 O01D Ø應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W A0031 O01E SCALE 顯示係數,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W A0032 O01F						
A0017	40015		AVG	顯示平均次數,輸入範圍0001~0063(1~99)		
A0018	40016		ADDR	通訊位址,輸入範圍0000~00FF(0~255)		
Ward	40017		DEL1	警報1動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99)		
Ward	40018		DEL2	警報2動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99)	R/W	
Ward	40019	0012	DEL3	警報3動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99)	R/W	
40022 0015 HYS1 警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40023 0016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40024 0017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40025 0018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍08F1~270F(-9999~9999) R/W 40027 001A ASPAN 最大輸出調整,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40030 001D 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W	40020	0013	DEL4	警報4動作延遲時間,輸入範圍0000~0063(0~99)	R/W	
40023 0016 HYS2 警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40024 0017 HYS3 警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40025 0018 HYS4 警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999) R/W 40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍08F1~270F(-9999~9999) R/W 40027 001A ASPAN 最大輸出調整,輸入範圍08F1~270F(-9999~9999) R/W 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40030 001D	40021	0014	TBASE	輸入取樣時基,輸入範圍0001~270F(1~9999)	R/W	
40024 0017	40022	0015	HYS1	警報1比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999)	R/W	
40024 0017	40023	0016	HYS2	警報2比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999)	R/W	
Mathematical Hysa	40024	0017	HYS3	警報3比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999)	R/W	
40026 0019 AZERO 最小輸出調整,輸入範圍D8F1~270F(-9999~9999) R/W 40027 001A ASPAN 最大輸出調整,輸入範圍D8F1~270F(-9999~9999) R/W 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40030 001D 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W	40025	0018		警報4比較遲滯,輸入範圍0000~270F(0~9999)	R/W	
40027 001A ASPAN 最大輸出調整,輸入範圍D8F1~270F(-9999~9999) R/W 40028 001B CODE 通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999) R/W 40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40030 001D 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W	40026	0019		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	R/W	
40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40030 001D 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W	40027	001A		最大輸出調整,輸入範圍D8F1~270F(-9999~9999)	R/W	
40029 001C PPR 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40030 001D 感應器每轉脈波數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W	40028	001B	CODE	通關密碼,輸入範圍0000~4E1F(0~19999)	R/W	
40030 001D 感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W				感應器每轉脈波數,輸入範圍0000001~0001869F(1~99999)高位元	R/W	
40031 001E SCALE 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)高位元 R/W 40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W						
40032 001F 顯示係數,輸入範圍00000001~0001869F(1~99999)低位元 R/W 40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W			SCALE			
40033 0020 AL1 警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元 R/W				,		
10004	-					
		0021		警報值1,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)低位元		

Modbus	HEX	名稱	說明	動作
40035	0022	AL2	警報值2,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元	R/W
40036	0023		警報值2,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)低位元	R/W
40037	0024	AL3	警報值3,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元	R/W
40038	0025		警報值3,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)低位元	R/W
40039	0026	AL4	警報值4,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元	R/W
40040	0027		警報值4,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)低位元	R/W
40041	0028	ANLO	最小輸出對應顯示值,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元	R/W
40042	0029		最小輸出對應顯示值,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)低位元	R/W
40043	002A	ANHI	最大輸出對應顯示值,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元	R/W
40044	002B		最大輸出對應顯示值,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)低位元	R/W
40045	002C	DISPLAY	目前顯示值,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)高位元	R
40046	002D		目前顯示值,輸入範圍FFFFB1E1~0001869F(-19999~99999)低位元	R

AM5H-R P7 AM5H-R P8