

**Protocollo di Comunicazione  
Seriale ModBUS® per Serie KM/KR/KX  
(KM1-KM3-KR1-KR3-KX1-KX3)  
Termoregolatori con timer e programmatore**

**Questa specifica fa riferimento al documento:**

**Requisiti-BASIC.odt**

**ed è valida dalla versione firmware r 4.3.1**

## Indice generale

1.INTRODUZIONE.....	4
2.COLLEGAMENTO FISICO ALLA LINEA.....	5
Interfaccia.....	5
3.PROTOCOLLO DI COMUNICAZIONE.....	5
3.1.Controllo dell'integrità della stringa (CRC-16 Cyclical Redundancy Check).....	6
4.CODICI FUNZIONE.....	8
4.1.Codice Funzione 3: lettura multipla (massimo 16 indirizzi consecutivi).....	9
4.2.Codice Funzione 6: scrittura di un singolo indirizzo.....	10
4.3.Codice Funzione 16: scrittura multipla (massimo 16 indirizzi consecutivi).....	11
4.4.Risposta di eccezione.....	12
4.5.Note.....	13
5.MAPPA DEGLI INDIRIZZI.....	14
Parametri identificativi strumento comuni a tutti i nuovi dispositivi.....	14
5.1.Variabili comuni.....	15
5.2.Variabili “di compatibilità”.....	19
5.3.Identificativi strumento.....	22
5.4.Programmazione parametri : indirizzi da 280 hex (640 dec) e da 2800 hex (10240 dec).....	25
5.4.1.Blocco inP (parametri relativi agli ingressi).....	25
5.4.2.Blocco out (parametri relativi alle uscite).....	28
5.4.3.Blocco AL1 (parametri relativi all'allarme 1).....	30
5.4.4.Blocco AL2 (parametri relativi all'allarme 2).....	32
5.4.5.Blocco AL3 (parametri relativi all'allarme 3).....	33
5.4.6.Blocco LbA (parametri relativi al Loop Break Alarm).....	34
5.4.7.Blocco rEG (parametri relativi alla regolazione).....	35
5.4.8.Blocco SP (parametri relativi al Set Point).....	38
5.4.9.Blocco tin (parametri relativi al timer).....	39
5.4.10.Blocco PrG (parametri relativi al programmatore).....	39
5.4.11.Blocco PAn (parametri relativi all'interfaccia operatore).....	41
5.4.12.Blocco SEr (parametri relativi all'interfaccia seriale).....	43
5.4.13.Blocco con (parametri relativi ai consumi) Wattmetro.....	44
5.4.14.Blocco cAL (parametri relativi Calibrazione utente).....	45
5.4.15.Blocco SYS (parametri di sistema).....	45
5.5.Identificativi strumento comuni a tutti i nuovi dispositivi.....	48

## 1. INTRODUZIONE

Ascon Tecnologic utilizza il protocollo di comunicazione ModBUS® nella variante RTU perché è il più diffuso nel campo della comunicazione industriale tanto da diventare praticamente uno standard. Si tratta di un protocollo libero da royalty, facilmente implementabile e su cui esiste una vasta letteratura.

Il protocollo ModBUS® RTU utilizza la comunicazione seriale e rappresenta i dati in forma compatta di tipo esadecimale. Ai comandi/dati segue necessariamente un campo check sum di tipo [CRC](#) (cyclic redundancy\_ [check](#))

Ad ogni dispositivo collegato viene assegnato un indirizzo unico. Il protocollo prevede un solo Master e fino a 255 slave

Soltanto il Master può iniziare la trasmissione inviando un comando che contiene l'indirizzo della periferica con la quale vuole comunicare e solo quest'ultima agirà sul comando, sebbene anche le altre lo ricevano.

Tutti i comandi contengono informazioni di controllo, che assicurano che il comando arrivato sia corretto.

Le caratteristiche di trasmissione sono generalmente configurabili dall'utente:

- Indirizzo dispositivo tra 1 e 255
- Velocità di comunicazione definita "Baud rate" espressa in bit al secondo
- Formato del byte :
  - 1 bit di start
  - 8 bit di dati
  - 2 bit finali così fatti:
    - 1 bit di parità ( parità pari parità dispari)
    - 1 bit di stop
  - oppure
  - Nessun bit di parità
  - 2 bit di stop

Per dispositivi tipo KUBE è possibile configurare:

- Indirizzo (1 – 254)
- Baud rate (1200 – 2400 – 9600 – 19200 – 38400)

Il formato del byte invece è fisso: 8 bit senza parità ed 1 bit di stop

## 2. COLLEGAMENTO FISICO ALLA LINEA

### Interfaccia

Gli strumenti della serie KUBE sono dotati di interfaccia RS485 per cui devono essere connessi ad un convertitore RS485/RS232 per essere interfacciati ad un computer di supervisione

Per mantenere la linea in condizioni di riposo, è richiesto l'uso di una resistenza di terminazione del valore di 120 Ohm .

Le velocità di comunicazione utilizzate, pur consentendo prestazioni molto soddisfacenti, rimangono ben inferiori ai limiti previsti dallo standard RS485. Questo permette di utilizzare per il cablaggio della linea un doppino intrecciato e schermato di media qualità: la capacità totale della linea non deve superare i 200 nF. La lunghezza totale della linea può raggiungere un massimo di 1000 metri.

## 3. PROTOCOLLO DI COMUNICAZIONE

Il protocollo di comunicazione MODBUS® RTU prevede che solo l'unità selezionata come master possa iniziare la comunicazione. Le unità slave possono trasmettere solo dopo aver ricevuto una richiesta dal master.

Il generico formato per la trasmissione tra master e slave è il seguente:

<b>Dato</b>	<b>Numero Byte</b>
Indirizzo Slave	1
Codice Funzione	1
Dati	n
Checksum (CRC-16) (byte basso)	1
Checksum (CRC-16) (byte alto)	1

Il protocollo di comunicazione MODBUS® RTU prevede che la fine di un messaggio sia determinata quando l'intervallo nella trasmissione di due caratteri successivi è superiore a 3.5 T.U. (Time Unit = Tempo necessario per trasmettere un carattere).

Dati i tempi di latenza legati agli attuali dispositivi di supervisione ed ai loro sistemi operativi, risulta molto difficoltoso calcolare il tempo di silenzio con precisione.

I codici funzione del protocollo di comunicazione implementati prevedono messaggi a lunghezza fissa, la fine del messaggio viene quindi determinata dal conteggio dei caratteri. Per l'inizio della risposta verrà rispettato un ritardo fisso in grado di coprire il periodo di silenzio richiesto dalle varie configurazioni di baud rate.

### 3.1. Controllo dell'integrità della stringa (CRC-16 Cyclical Redundancy Check)

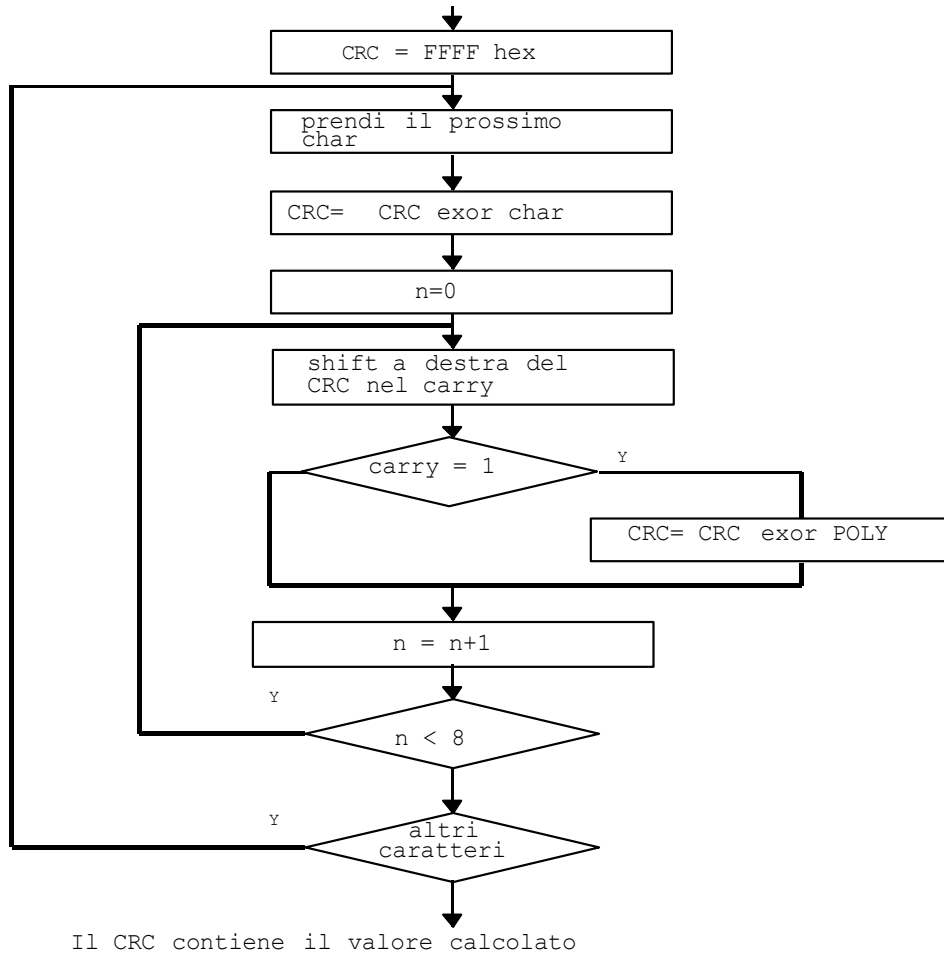
CRC-16 Cyclical Redundancy Check e' una parola di controllo che consente di verificare l'integrità di un messaggio. Ogni messaggio, inviato o ricevuto, contiene negli ultimi due caratteri la parola di controllo. Il valore CRC-16 viene calcolato dal dispositivo che trasmette. Questo valore viene messo in coda al messaggio. Il dispositivo che riceve ricalcola il CRC-16 escludendo ovviamente gli ultimi due caratteri del messaggio. Compara il CRC-16 ricevuto con il CRC-16 calcolato: I due valori devono essere uguali

Procedura di calcolo del CRC-16:

1. Inizializzare la word (16 bit) utilizzata per memorizzare il CRC-16 con il valore 0xFFFF.
2. Effettuare un OR esclusivo (XOR) tra il primo byte del messaggio e la parte bassa del CRC-16 mettendo il risultato nel CRC-16.
3. Spostare il CRC-16 di una posizione a destra, verso il bit meno significativo. inserendo il valore zero nel bit più significativo. Esaminare il bit meno significativo.
4. Se = 0: Ripetere il passo 3 (spostare di un'altra posizione)  
Se = 1: Effettuare un OR esclusivo (XOR) tra il CRC-16 e il valore polinomiale 0xA001
5. Ripetere i passi 3 e 4 finché non si sono effettuati 8 spostamenti. A questo punto un intero byte sarà stato processato.
6. Ripetere la procedura dal passo 2 al passo 5 per i successivi byte del messaggio.
7. Il contenuto finale della word CRC-16 è il valore di CRC-16.

Viene sempre trasmessa per prima la parte bassa della word contenente il CRC-16 (16 byte) e poi la parte alta.

L' algoritmo di calcolo CRC-16 può essere così schematizzato :



dove POLY, polinomio utilizzato, vale 0xA001.

Di seguito, una funzione in linguaggio “C” per il calcolo del CRC-16

```

/* -----
crc_16      calcolo del crc_16

Parametri di ingresso:
  buffer: stringa di caratteri di cui calcolare il CRC-16
  length: numero di bytes della stringa

Questa funzione ritorna il valore di CRC-16
----- */
unsigned int crc_16 (unsigned char *buffer, unsigned int length)
{
  unsigned int i, j, temp_bit, temp_int, crc;

  crc = 0xFFFF;

```

```
for ( i = 0; i < length; i++ ) {  
    temp_int = (unsigned char) *buffer++;  
  
    crc ^= temp_int;  
  
    for ( j = 0; j < 8; j++ ) {  
        temp_bit = crc & 0x0001;  
  
        crc >>= 1;  
  
        if ( temp_bit != 0 )  
            crc ^= 0xA001;  
    }  
}  
return (crc);  
}
```

#### Nota

I valori numerici nella forma 0x... sono espressi nel sistema di numerazione esadecimale.

## 4. CODICI FUNZIONE

Il protocollo ModBUS® RTU mette a disposizione un set veramente completo di codici funzione in grado di consentire al supervisore di interagire perfettamente con i dispositivi ad esso collegati.

Questi comandi, in grado di coprire le esigenze più disparate e generiche, possono però rendere pesante il codice che va necessariamente implementato sui dispositivi.

Per questa ragione Ascon Tecnologic ha deciso di utilizzare per dialogare con dispositivi della famiglia KUBE un piccolo sottoinsieme dei codici funzione del protocollo ModBUS® RTU:

Codice Funzione 3 - lettura multipla (massimo 16 indirizzi consecutivi)

Codice Funzione 6 - scrittura di un singolo indirizzo

Codice Funzione 16 - scrittura multipla (massimo 16 indirizzi consecutivi)

Il corretto utilizzo di questi due codici funzione permette al master remoto di svolgere in maniera completa la funzione di controllo e supervisione potendo infatti leggere e modificare qualunque informazione presente nel dispositivo slave.

#### 4.1. Codice Funzione 3: lettura multipla (massimo 16 indirizzi consecutivi)

Questo codice funzione viene utilizzato dal master per leggere un gruppo consecutivo di indirizzi che contengono i valori delle variabili dello slave.

Richiesta master		Risposta Slave	
Dato	Byte	Dato	Byte
Indirizzo slave (1-255)	1	Indirizzo slave (1-255)	1
Codice funzione ( 3 )	1	Codice funzione ( 3 )	1
Primo indirizzo richiesto (parte alta)	1	Numero byte (n)	1
Primo indirizzo richiesto (parte bassa)	1	Dati	n
Numero indirizzi richiesti (parte alta)	1	CRC-16 (parte bassa)	1
Numero indirizzi richiesti (parte bassa)	1	CRC-16 (parte alta)	1
CRC-16 (parte bassa)	1		
CRC-16 (parte alta)	1		

Nel campo “Dati” sono inseriti i valori contenuti negli indirizzi richiesti in formato word (2 byte): il primo byte contiene la parte alta della word che rappresenta il valore richiesto, il secondo la parte bassa. Questa modalità si ripete per tutti gli indirizzi richiesti.

Esempio:

Il Master chiede allo Slave di indirizzo 1 il valore contenuto in due indirizzi necessariamente consecutivi. Il primo dei quali è l'indirizzo 25 (0x19)

Richiesta master		Risposta Slave	
Dato	Byte (Hex)	Dato	Byte (Hex)
Indirizzo slave (1-254)	01	Indirizzo slave (1-254)	01
Codice funzione ( 3 )	03	Codice funzione ( 3 )	03
Primo indirizzo richiesto (parte alta)	00	Numero byte (n)	04
Primo indirizzo richiesto (parte bassa)	19	Primo dato (parte alta)	00
Numero indirizzi richiesti (parte alta)	00	Primo dato (parte bassa)	0A
Numero indirizzi richiesti (parte bassa)	02	Secondo dato (parte alta)	00
CRC-16 (parte bassa)	15	Secondo dato (parte bassa)	14
CRC-16 (parte alta)	CC	CRC-16 (parte bassa)	DA
		CRC-16 (parte alta)	3E

La risposta dello slave è:

Valore contenuto nell'indirizzo 25 = 10 (0x000A in esadecimale)

Valore contenuto nell'indirizzo 26 = 20 (0x0014 in esadecimale)



## 4.2. Codice Funzione 6: scrittura di un singolo indirizzo

Questo codice funzione viene utilizzato dal master per scrivere un valore in un indirizzo

Richiesta master		Risposta Slave	
Dato	Byte	Dato	Byte
Indirizzo slave (1-255)	1	Indirizzo slave (1-255)	1
Codice funzione ( 6 )	1	Codice funzione ( 6 )	1
Indirizzo scrittura (parte alta)	1	Indirizzo scrittura (parte alta)	1
Indirizzo scrittura (parte bassa)	1	Indirizzo scrittura (parte bassa)	1
Valore (parte alta)	1	Valore (parte alta)	1
Valore (parte bassa)	1	Valore (parte bassa)	1
CRC-16 (parte bassa)	1	CRC-16 (parte bassa)	1
CRC-16 (parte alta)	1	CRC-16 (parte alta)	1

Esempio:

Il Master chiede allo Slave di indirizzo 1 di scrivere nell'indirizzo 770 (0x302) il valore 10 (0x0A)

Richiesta master		Risposta Slave	
Dato	Byte (Hex)	Dato	Byte (Hex)
Indirizzo slave (1-255)	01	Indirizzo slave (1-255)	01
Codice funzione ( 6 )	06	Codice funzione ( 6 )	06
Indirizzo scrittura (parte alta)	03	Indirizzo scrittura (parte alta)	03
Indirizzo scrittura (parte bassa)	02	Indirizzo scrittura (parte bassa)	02
Valore (parte alta)	00	Valore (parte alta)	00
Valore (parte bassa)	0A	Valore (parte bassa)	0A
CRC-16 (parte bassa)	A8	CRC-16 (parte bassa)	A8
CRC-16 (parte alta)	49	CRC-16 (parte alta)	49

### 4.3. Codice Funzione 16: scrittura multipla (massimo 16 indirizzi consecutivi)

Questo codice funzione viene utilizzato dal master per scrivere un valore in un indirizzo

Richiesta master		Risposta Slave	
Dato	Byte	Dato	Byte
Indirizzo slave (1-254)	1	Indirizzo slave (1-254)	1
Codice funzione ( 16 )	1	Codice funzione (16 )	1
Indirizzo scrittura (parte alta)	1	Indirizzo scrittura (parte alta)	1
Indirizzo scrittura (parte bassa)	1	Indirizzo scrittura (parte bassa)	1
Numero indirizzi richiesti (parte alta)	1	Numero indirizzi richiesti (parte alta)	1
Numero indirizzi richiesti (parte bassa)	1	Numero indirizzi richiesti (parte bassa)	1
Contatore di byte	1	CRC-16 (parte bassa)	1
Valore	n	CRC-16 (parte alta)	1
CRC-16 (parte bassa)	1		
CRC-16 (parte alta)	1		

Esempio:

Il Master chiede allo Slave di indirizzo 1 di scrivere negli indirizzi 10314 (0x284A) e 10315 (0x284B) rispettivamente i valori 100 (0x64) e 200 (0xC8)

Richiesta master		Risposta Slave	
Dato	Byte (Hex)	Dato	Byte (Hex)
Indirizzo slave (1-254)	01	Indirizzo slave (1-254)	01
Codice funzione ( 16 )	10	Codice funzione (16 )	10
Indirizzo scrittura (parte alta)	28	Indirizzo scrittura (parte alta)	28
Indirizzo scrittura (parte bassa)	4A	Indirizzo scrittura (parte bassa)	4A
Numero indirizzi (parte alta)	00	Numero indirizzi (parte alta)	00
Numero indirizzi (parte bassa)	02	Numero indirizzi (parte bassa)	02
Contatore di byte	4	CRC-16 (parte bassa)	69
Valore 1 (parte alta)	00	CRC-16 (parte alta)	BE
Valore 1 (parte bassa)	64		
Valore 2 (parte alta)	00		
Valore 2 (parte bassa)	C8		
CRC-16 (parte bassa)	C9		
CRC-16 (parte alta)	A8		

#### 4.4. Risposta di eccezione

Gli strumenti della famiglia KUBE forniscono una risposta di eccezione dopo aver ricevuto una richiesta formalmente corretta ma che non può essere soddisfatta. La risposta di eccezione contiene un codice che indica la causa della mancata risposta regolare.

Risposta di eccezione	
Dato	Byte
Indirizzo slave (1-255)	1
Codice funzione ( 3 o 6 +0x80 )	1
Codice di errore	1
CRC-16 (parte bassa)	1
CRC-16 (parte alta)	1

Come per i codici funzione, i dispositivi della famiglia KUBE adottano un sottoinsieme dei codici di eccezione messi a disposizione dal protocollo ModBUS® RTU

Risposta di eccezione	
Codice errore	Significato
1	codice funzione sconosciuto
2	indirizzo non valido
3	valore nel campo dati non valido
6	dati non pronti

#### 4.5. Note

- Codice di errore 6  
Lo strumento invia una risposta di eccezione con codice di errore 6:
- Ad una richiesta di lettura o scrittura di un indirizzo non disponibile nell'attuale configurazione.
- Ad una richiesta di lettura o scrittura giunta quando lo strumento è in fase di visualizzazione/programmazione parametri
- Formato dati  
I dati possono rappresentare il valore di una grandezza (es: variabile misurata) oppure una scelta all'interno di una lista (es: unità di misura C/°F)  
Entrambi sono codificati come numeri interi e rappresentati tramite word. Una word è formata da 2 byte. Le informazioni vengono trasferite utilizzando una word di cui il primo byte trasmesso rappresenta la parte più significativa.  
Per la trasmissione di valori negativi si utilizza il formato “ complemento a 2”.  
Esempi:  
Il valore 2046 (7FE in esadecimale) viene trasmesso come 0x7, 0xFE  
Il valore -1250 (complemento a 2 = FB1E in esadecimale) viene trasmesso come 0xFB, 0x1E
- Decimali  
Per le caratteristiche del protocollo, il punto decimale non può comparire nel dato trasmesso. L'attribuzione del punto decimale deve quindi avvenire al di fuori del protocollo di comunicazione. Per gli indirizzi che rappresentano valori con decimale fisso e stabilito a priori, si deve fare riferimento alle specifiche tecniche e/o al manuale d'uso. Per gli indirizzi invece che rappresentano valori con decimale variabile, viene specificato, all'interno della tabella relativa, l'indirizzo del parametro che ne determina il numero.
- Scrittura indirizzi  
Il valore inviato dal master in scrittura deve essere compreso nei limiti fissati per l'indirizzo corrispondente. In caso contrario, il nuovo valore verrà rifiutato e rimarrà memorizzato il valore precedente.
- Prestazioni  
Dopo aver ricevuto una richiesta valida, uno strumento della serie KUBE prepara la risposta e la invia alla stazione master, secondo le modalità qui di seguito specificate : Tra la fine della ricezione e l'inizio della trasmissione è garantito un tempo minimo pari a tre caratteri per consentire la commutazione della linea, Un tempo di silenzio in linea di 20 ms è necessario per recuperare condizioni anomale o messaggi errati: questo significa che il tempo che intercorre tra due caratteri consecutivi dello stesso messaggio deve essere minore di 20 ms.

## 5. MAPPA DEGLI INDIRIZZI

I dispositivi della famiglia KUBE utilizzano soltanto indirizzi word, così suddivisi:

Indirizzo iniziale		Indirizzo finale		Significato
Hex	Dec	Hex	Dec	
0	0	1D	29	Variabili comuni a tutti i dispositivi Ascon TecnoLogic di nuova generazione : valori numerici e stati calcolati ed aggiornati dinamicamente. Disponibili in lettura e scrittura
200	512	250	592	Variabili di compatibilità comuni a tutti i dispositivi Ascon TecnoLogic precedenti a serie K : valori numerici e stati calcolati ed aggiornati dinamicamente. Disponibili in lettura e scrittura
280	640	320	800	Parametri di configurazione: valori numerici e simbolici Disponibili in lettura e scrittura
800	2048	82C	2092	Parametri identificativi dello strumento Disponibili solo in lettura
2800	10240	28A0	10400	Parametri di configurazione: valori numerici e simbolici Disponibili in lettura e scrittura
CF08	53000	CF5E	53086	Parametri identificativi strumento comuni a tutti i nuovi dispositivi Disponibili solo in lettura

## 5.1. Variabili comuni

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
0A	0	0	<b>Attivazione modalità Broadcast</b> 0x44BB = attivazione funzione broadcast 0x55AA = disattivazione funzione broadcast	0	w
1A	1	1	<b>PV : variabile misurata</b> Nota: In caso di errore: -10000 = Underrange della misura 10000 = Ovrerrange della misura 10001 = Overflow A/D converter 10003 = Variabile non disponibile	dP	r
2A	2	2	<b>Numero di decimali della variabile misurata</b>	0	r
3A	3	3	<b>Set point operativo (valore)</b>	dP	r
4A	4	4	<b>Potenza di uscita</b> Campo: -10000 ÷ 10000 (%) Nota: Questo parametro è sempre scrivibile ma il valore diventa attivo solo quando lo strumento è in controllo Manuale.	2	r/w
5A	5	5	<b>Selezione Set Point attivo</b> 0 = SP 1 = SP 2 2 = SP 3 3 = SP 4	0	r/w
6A	6	6	<b>SP</b> Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w
7A	7	7	<b>SP 2</b> Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w
8A	8	8	<b>SP 3</b> Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w
9A	9	9	<b>SP 4</b> Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
10A	A	10	<b>Stato degli allarmi</b> Word gestita a bit bit 0 = stato allarme 1 bit 1 = stato allarme 2 bit 2 = stato allarme 3 bit 3÷8 = riservati bit 9 = stato LBA bit 10 = Indicatore di mancata alimentazione bit 11 = errore generico bit 12 = allarme di overload bit 13÷15 = riservati	0	r
11A	B	11	<b>Stato delle uscite (fisiche)</b> Word gestita a bit bit 0 = stato uscita 1 bit 1 = stato uscita 2 bit 3 = stato uscita 3 bit 4 = stato uscita 4 bit 5÷15 = riservati Se l'uscita lineare è pilotata da seriale, il bit relativo deve restare a 0	0	r
12A	C	12	<b>Stato del regolatore</b> Word gestita a bit bit 0 = Automatico bit 1 = manuale bit 2 = Standby bit 3 = Set point remoto (temporaneo) in uso bit 4 = Autotuning attivo bit 5 = riservato bit 6 = riservato bit 7 = Timer in esecuzione bit 8 = Soft start in esecuzione bit 9 = Rampa su SP (UP o Down) in esecuzione bit 10 = ritardo alla partenza in esecuzione bit 11 = programma in esecuzione bit 12 = Stato della misura (0 = OK mentre 1 = in errore) bit 13÷15 = riservati	0	r
13A	D	13	<b>Reset degli allarmi</b> 0 = non resettati 1 = reset	0	r/w
14A	E	14	<b>Tacitazione allarmi</b> 0 = non tacitati 1 = tacitati	0	r/w
15A	F	15	<b>Stato del regolatore</b> 0 = automatico 1 = manuale 2 = Stand-by	0	r/w
16A	10	16	<b>Set point temporaneo (da seriale)</b> Campo: SPLL ÷ SPLH Note: Il set point temporaneo non viene memorizzato	dP	r/w

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
17A	11	17	<b>Attivazione Autotuning</b> 0 = disattivato 1 = attivato	0	r/w
18A	12	18	<b>Potenza di uscita utilizzata in presenza di errore di misura</b> Campo: -100 ÷ 100 Note: Il dato non viene memorizzato	0	r/w
19A	13	19	<b>Caricamento parametri di default</b> 481 = comando per caricamento parametri di default	0	r/w
20A	14	20	<b>Identificativo tabella parametri</b> Campo: 0 ÷ 65535 Note La word trasmessa è composta da due distinti valori: byte basso-versione della stessa tabella byte alto - tabella protocollo per famiglia.	0	r
21A	15	21	<b>Identificativo strumento</b> 20 = KM1/KM3 25 = KX1/KX3 26 = KR1/KR3	0	r
22A	16	22	<b>Primo codice per configurazione veloce temporaneo</b> Il codice è formato da due codici numerici distinti : AABB dove: AA= Tipo ingresso Campo: 0 ÷ 25 BB= Tipo di regolazione e funzione uscite Campo: 0 ÷ 21 Note: 10000 = valore temporaneo non inserito I codici veloci programmati saranno resi attivi solo dopo che entrambi sono stati programmati correttamente. La sequenza non è importante.	0	r/w
23A	17	23	<b>Secondo codice per configurazione veloce temporaneo</b> Il codice è formato da quattro codici numerici distinti : CDEF dove: C = Tipo allarme 1 Campo: 0 ÷ 9 D = Tipo allarme 2 Campo: 0 ÷ 9 E = Tipo allarme 3 Campo: 0 ÷ 9 F = Attivazione funzioni speciali Campo: 0 ÷ 4 Note: 10000 = valore temporaneo non inserito I codici veloci programmati saranno resi attivi solo dopo che entrambi sono stati programmati correttamente. La sequenza non è importante.	0	r/w
24A	18	24	<b>Primo codice per configurazione veloce definitivo</b> Se programmato, il codice è formato da due codici numerici distinti : AABB dove: AA= Tipo ingresso Campo: 0 ÷ 25 BB= Tipo di regolazione e funzione uscite Campo: 0 ÷ 21 Se non programmato, il valore restituito è -1 = codice non programmato	0	r



n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
25A	19	25	<b>Secondo codice per configurazione veloce definitivo</b> Se programmato, il codice è formato da quattro codici numerici distinti : CDEF dove: C = Tipo allarme 1 Campo: 0 ÷ 9 D = Tipo allarme 2 Campo: 0 ÷ 9 E = Tipo allarme 3 Campo: 0 ÷ 9 F = Attivazione funzioni speciali Campo: 0 ÷ 4 Se non programmato, il valore restituito è -1 = codice non programmato	0	r
26A	1A	26	<b>Tempo mancante alla fine del segmento di programma in corso</b> Campo: 0 ÷ 9959 (hh.mm o mm.ss) Note: Con programma non attivo restituisce 0	0	r
27A	1B	27	<b>Richiesta avvio Autotuning manuale latente per Od o Soft start</b> Campo: 0 = nessuna richiesta latente in attesa di esecuzione 1 = richiesta latente in attesa di esecuzione	0	r
28A	1C	28	<b>Richiesta avvio Autotuning per cambio set point latente per Od o Soft start</b> Campo: 0 = nessuna richiesta latente in attesa di esecuzione 1 = richiesta latente in attesa di esecuzione	0	r
29A	1D	29	<b>Valore da ritrasmettere tramite uscita analogica</b> Campo: Ao1L ÷ Ao1H	0	r/w

## 5.2. Variabili “di compatibilità”

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
1B	0200	512	<b>PV : variabile misurata</b> Come indirizzo modbus 1	dP	r
2B	0201	513	<b>numero di decimali della variabile misurata</b> Come indirizzo modbus 2	0	r
3B	0202	514	<b>Potenza di uscita</b> Come indirizzo modbus 4	2	r
4B	0203	515	<b>Potenza disponibile sull'uscita riscaldante</b> Campo: 0 ÷ 10000 (%)	2	r
5B	0204	516	<b>Potenza disponibile sull'uscita raffreddante</b> Campo: 0 ÷ 10000 (%)	2	r
6B	0205	517	<b>Stato dell'allarme 1</b> 0 = OFF 1 = ON	0	r
7B	0206	518	<b>Stato dell'allarme 2</b> 0 = OFF 1 = ON	0	r
8B	0207	519	<b>Stato dell'allarme 3</b> 0 = OFF 1 = ON	0	r
9B	0208	520	<b>Set point operativo</b> Come indirizzo modbus 3	dP	r
10B	020A	522	<b>Stato dell' allarme LBA</b> 0 = OFF 1 = ON	0	r
11B	020E	526	<b>Stato dell' Allarme Overload</b> 0 = OFF 1 = ON	0	r
12B	020F	527	<b>Stato del regolatore</b> 0 = Standby 1 = Auto 2 = Tuning 3 = Manuale	0	r
13B	0224	548	<b>Stato /comando remoto uscita 1</b> 0 = OFF 1 = ON Note: Attivo solo quando l'uscita relativa non è configurata :o1F = nonE Il dato non viene memorizzato	0	r/w

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
14B	0225	549	<b>Stato /comando remoto uscita 2</b> 0 = OFF 1 = ON Note: Attivo solo quando l'uscita relativa non è configurata :o2F = nonE Il dato non viene memorizzato	0	r/w
15B	0226	550	<b>Stato /comando remoto uscita 3</b> 0 = OFF 1 = ON Note: Attivo solo quando l'uscita relativa non è configurata :o3F = nonE Il dato non viene memorizzato	0	r/w
16B	0227	551	<b>Stato /comando remoto uscita 4</b> 0 = OFF 1 = ON Note: Attivo solo quando l'uscita relativa non è configurata :o4F = nonE Il dato non viene memorizzato	0	r/w
17B	0240	576	<b>Stato ingresso digitale 1</b> 0 = OFF 1 = ON Note: Lo stato dell'ingresso digitale 1 può essere letto da seriale anche se l'ingresso non è utilizzato dal regolatore.	0	r
18B	0241	577	<b>Stato ingresso digitale 2</b> 0 = OFF 1 = ON Note: Lo stato dell'ingresso digitale 2 può essere letto da seriale anche se l'ingresso è configurato ma non utilizzato dal regolatore.	0	r
19B	0244	580	<b>Stato Programma</b> 0 = non configurato 1 = Reset (fermo) 2 = Run 3 = Hold 4 = Wait (sistema) 5 = End (sistema) 6 = Hold + Wait (sistema) 7 = Continue	0	r/w
20B	0245	581	<b>Stato timer</b> 0 = non configurato 1 = Reset (fermo) 2 = Run 3 = Hold 4 = End (solo in lettura)	0	r/w

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
21B	0246	582	<b>Step corrente del programma</b> 0 = programma non attivo 1 = rampa step 1 2 = stasi step 1 2 = rampa step 2 4 = stasi step 2 5 = rampa step 3 6 = stasi step 3 7 = rampa step 4 8 = stasi step 4 9 = END	0	r
22B	0247	583	<b>Tempo mancante alla fine del programma</b> Campo: 0 ÷ 65535 (Minuti se Pru=hh.mm, Secondi se Pru=mm.ss) Note: Con programma non attivo restituisce 0	2	r
23B	248	584	<b>Stato Eventi del programmatore</b> 0 > E1 = 0 E2 = 0 1 > E1 = 1 E2 = 0 2 > E1 = 0 E2 = 1 3 > E1 = 1 E2 = 1	0	r
24B	249	585	<b>tempo mancante alla fine del timer</b> Campo: 0 ÷ 65535 (ore se Tru=hh.mm, minuti se Tru=mm.ss)  0 ÷ 9959 (decimi di secondo se Tru=SSS.d) Note: Con timer non è attivo restituisce 0	2  1	r
25B	24A	586	<b>Wattmetro:</b> Il, valore restituito dipende dalla programmazione del parametro CO.ty. CO.ty = 0ff                    0 CO.ty = 1                    Potenza istantanea in KW CO.ty = 2                    Consumo orario in Kwh CO.ty = 3                    Consumo durante il programma in Kwh CO.ty = 4/6                    Tempo di funzionamento in giorni CO.ty = 5/7                    Tempo di funzionamento in ore CO.ty = 8/10                    Tempo con relè di regolazione attivo in giorni CO.ty = 9/11                    Tempo con relè di regolazione attivo in ore	0	r
26B	24B	587	<b>Durata prima rampa programma</b> Campo: 0 ÷ 9999 s	0	r
27B	24C	588	<b>Giorni di accensione</b> Campo: 0 ÷ 9999	0	r
28B	250	592	<b>Potenza in manuale</b> Campo: -10000 ÷ 10000 (%)	2	r/w

### 5.3. Identificativi strumento

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
<b>Identificativo strumento</b>					
1	800	2048	<b>Identificativo strumento 1</b> <b>Campo : AB</b> A - Identifica la famiglia di strumenti per tabella protocollo B - Identifica la versione della tabella protocollo	0	r
2	801	2049	<b>Identificativo strumento 2</b> <b>Campo : CD</b> C - Indice "speciali" per copiatura D - Tipologia di strumento	0	r
3	802	2050	<b>Identificativo strumento 3 – Numero di parametri -1</b>	0	r
4	803	2051	<b>Identificativo strumento 4</b> <b>Campo : EF</b> E - Versione banco di taratura F - Contatore eccezioni tabella parametri. Possibile copia da vecchio a nuovo	0	r
5	804	2052	<b>Identificativo strumento 5 - Particolarità</b>	0	r
6	805	2053	<b>Identificativo strumento 6 – Codici speciali per supervisore</b>	0	r
7	806	2054	<b>Identificativo strumento 7 – Codice strumento - progressivo</b>	0	r
8	807	2055	<b>Identificativo strumento 8 – Evidenziatore per nuova codifica</b> <b>Valore: 0x31</b>	0	r
<b>Revisione firmware strumento – in formato ASCII esempio: revisione r4.35</b>					
9	808	2056	<b>Revisione firmware 1 - Parte alta</b> esempio: 0x7234 - 'r4'	0	r
10	809	2057	<b>Revisione firmware 2 – Parte bassa</b> esempio: 0x3335 - '35'	0	r
<b>Codice di Prodotto</b>					
11	80A	2058	<b>Tipo strumento - 1</b> Campo: 0x4B = 'K'	0	r
12	80B	2059	<b>Tipo strumento - 2</b> Campo: 0x4D = 'M' - KM 0x52 = 'R' - KR 0x58 = 'X' - KX	0	r
13	80C	2060	<b>Tipo strumento - 3</b> Campo: 0x31 = '1' - KM1, KR1, KX1 0x33 = '3' - KM3, KR3, KX3	0	r
14	80D	2061	<b>Funzioni a richiesta</b> Campo: 0x2D = '-' - Nessuna funzione 0x54 = 'T' - Temporizzatore 0x50 = 'P' - Temporizzatore+Programmatore	0	r

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
15	80E	2062	<b>Alimentazione</b> Campo: 0x48 = 'H' - 110 ÷ 240 Vac/Vdc 0x4C = 'L' - 24 Vac/Vdc	0	r
16	80F	2063	<b>Ingresso di misura</b> Campo: 0x43 = 'C' - Tc, Pt100, Pt1000, mA, mV, V + ingresso digitale 1 0x45 = 'E' - Tc, PTC, NTC, mA, mV, V + ingresso digitale 1	0	r
17	810	2064	<b>Uscita 1</b> Campo: 0x49 = 'T' - Uscita analogica 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
18	811	2065	<b>Uscita 2</b> Campo: 0x2D = '-' - Non presente 0x4D = 'M' - Relè per comando servomotore 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
19	812	2066	<b>Uscita 3</b> Campo: 0x2D = '-' - Non presente 0x4D = 'M' - Relè per comando servomotore 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
20	813	2067	<b>Uscita 4</b> Campo: 0x43 = 'D' - Ingresso digitale/uscita	0	r
21	814	2068	<b>Comunicazione seriale</b> Campo: 0x2D = '-' - TTL 0x53 = 'S' - Rs485 Modbus	0	r
22	815	2069	<b>Tipo di terminali</b> 0x2D = '-' - Standard (morsettiera a vite non estraibile) 0x45 = 'E' - Morsettiera a vite estraibile completa 0x4D = 'M' - Morsettiera a molla estraibile completa 0x4E = 'N' - Morsettiera estraibile (solo parte fissa)	0	r
23	816	2070	<b>Riservato</b>	0	r
24	817	2071	<b>Riservato</b>	0	r
25	818	2072	<b>Riservato</b>	0	r
26	819	2073	<b>Riservato</b>	0	r
27	81A	2074	<b>Riservato</b>	0	r
28	81B	2075	<b>Riservato</b>	0	r
29	81C	2076	<b>Riservato</b>	0	r
30	81D	2077	<b>Riservato</b>	0	r

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
31	81E	2078	Riservato	0	r
32	81F	2079	Riservato	0	r
33	820	2080	Riservato	0	r
34	821	2081	Riservato	0	r
35	822	2082	Riservato	0	r
36	823	2083	Riservato	0	r
37	824	2084	Riservato	0	r
38	825	2085	Riservato	0	r
<b>Numero di serie</b> <b>esempio : Numero di serie 1.237.422=0x12E1AE</b>					
39	826	2086	Numero di serie 1 - LL esempio : 0x00AE	0	r
40	827	2087	Numero di serie 2 - L esempio : 0x00E1	0	r
41	828	2088	Numero di serie 3 - H esempio : 0x0012	0	r
42	829	2089	Numero di serie 4 - HH esempio : 0x0000	0	r
<b>Data di taratura</b> <b>esempio : 28 Gennaio 2016</b>					
43	82A	2090	Giorno esempio : 28	0	r
44	82B	2091	Mese esempio : 1	0	r
45	82C	2092	Anno esempio : 2016	0	r

#### 5.4. Programmazione parametri : indirizzi da 280 hex (640 dec) e da 2800 hex (10240 dec)

##### 5.4.1. Blocco inP (parametri relativi agli ingressi)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
1	SEnS	280	640	<b>Tipo ingresso</b> In configurazione C (Pt100, Pt1000)	0 = J termocoppia tipo J 1 = crAL termocoppia tipo K 2 = S termocoppia tipo S 3 = r termocoppia tipo R 4 = t termocoppia tipo T 5 = ir.J Exergen IRS tipo J 6 = ir.cA Exergen IRS tipo K 7 = Pt1 RTD Pt 100 8 = Pt10 RTD Pt 1000 9 = 0-60 lineare 0÷60 mV 10 = 12-60 lineare 12÷60 mV 11 = 0-20 lineare 0÷20 mA 12 = 4-20 lineare 4÷20 mA 13 = 0-5 lineare 0÷5 V 14 = 1-5 lineare 1÷5 V 15 = 0-10 lineare 0÷10 V 16 = 2-10 lineare 2÷10 V	0	r/w
		2800	10240				
2	dP	281	641	<b>Numero di cifre decimali</b>	0 ÷ 3 per ingressi lineari 0 ÷ 1 per ingressi da sensore	0	r/w
		2801	10241				
3	SSc	282	642	<b>Visualizzazione associata al valore di inizio scala per ingressi lineari</b>	-1999 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
		2802	10242				
4	FSc	283	643	<b>Visualizzazione associata al valore di fondo scala per segnali lineari</b>	-1999 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
		2803	10243				



n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
5	unit	284 2804	644 10244	<b>Unità di misura della temperatura</b>	0 = C > °C 1 = F > °F	0	r/w
6	FiL	285 2805	645 10245	<b>Filtro digitale di ingresso</b> Note Questo filtro ha effetto sulla regolazione, sulla ritrasmissione del valore misurato e sull'azione degli allarmi.	0 = (oFF) ÷ 200	1	r/w
7	inE	286 2806	646 10246	<b>Comportamento dello strumento in caso di errore di misura</b>	0 = our > Over e Under 1 = or > Over-range 2 = ur > Under-range	0	r/w
8	oPE	287 2807	647 10247	<b>Potenza in uscita in caso di errore di misura</b>	-100 ÷ 100 (%)	0	r/w
9	Io4.F	288 2808	648 10248	<b>Funzione dell'I/O 4</b>	0 = on > Uscita fissa ON 1 = out4 > Uscita digitale 4 2 = dG2c > Ingresso digitale 2 da contatto libero da tensione 3 = G2U > Ingresso digitale 2 comandato da tensione	0	r/w
10	diF1	289 2809	649 10249	<b>Funzione ingresso digitale 1</b>	0 = oFF > non usato 1 = Reset allarmi 2 = Riconoscimento allarmi 3 = Blocco misura 4 = Strumento in Stand by 5 = Modo manuale 6 = Selezione H+Sp1/C+Sp2 7 = Timer RUN/Hold/Reset 8 = Timer Run 9 = Timer Reset 10 = Timer Run/Hold 11 = Timer Run/Reset 12 = Timer Run/Reset con blocco 13 = Program Start 14 = Program Reset 15 = Program Hold 16 = Program Run/Hold 17 = Program Run/Reset 18 = Selezione. Sp a rotazione 19 = Selezione. SP1 - SP2 20 = Selezione SP1 ÷ SP4 21 = Remotazione tasti Up e Down	0	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
11	diF2	28A 280A	650 10250	<b>Funzione ingresso digitale 2</b>	0 = oFF > non usato 1 = Reset allarmi 2 = Riconoscimento allarmi 3 = Blocco misura 4 = Strumento in Stand by 5 = Modo manuale 6 = Selezione H+Sp1/C+Sp2 7 = Timer RUN/Hold/Reset 8 = Timer Run 9 = Timer Reset 10 = Timer Run/Hold 11 = Timer Run/Reset 12 = Timer Run/Reset con blocco 13 = Program Start 14 = Program Reset 15 = Program Hold 16 = Program Run/Hold 17 = Program Run/Reset 18 = Selezione. Sp a rotazione 19 = Selezione. SP1 - SP2 20 = Selezione SP1 ÷ SP4 21 = Remotazione tasti Up e Down	0	r/w
12	di.A	31E 289E	798 10398	<b>Azione degli ingressi digitali</b> Nota bene: Gli indirizzi relativi a questo parametro sono inseriti dopo l'ultimo parametro configurato 157 tSd2	0 = Ingresso digitale 1 azione diretta, ingresso digitale 2 (se configurato) azione diretta 1 = Ingresso digitale 1 azione inversa ingresso digitale 2 (se configurato) azione diretta 2 = Ingresso digitale 1 azione diretta, ingresso digitale 2 (se configurato) azione inversa 3 = Ingresso digitale 1 azione inversa ingresso digitale 2 (se configurato) azione inversa	0	r/w

### 5.4.2. Blocco out (parametri relativi alle uscite)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
13	O1.t	28B 280B	651 10251	<b>Tipo di uscita 1</b>	0 = 0-20 > 0-20 mA 1 = 4-20 > 4-20 mA 2 = 0-10 > 0-10 Volt 3 = 2-10 > 2-10 Volt	0	r/w
14	o1F	28C 280C	652 10252	<b>Funzione dell'uscita 1</b> In configurazione R/O (uscita digitale)	0 = nonE > Uscita non usata 1 = H.rEG > Uscita riscaldamento 2 = c.rEG > Uscita raffreddamento 3 = AL > Uscita allarme 4 = t.out > Uscita timer 5 = t.HoF > Uscita timer con oFF in Hold 6 = P. End > Fine programma 7 = P.HLd > Prog. In Hold 8 = P.uit > Prog. In wait 9 = P.run > Prog. In Run 10 = P.Et1 > Prog. Event 1 11 = P.Et2 > Prog. Event 2 12 = or.bo > Over-range e burnout 13 = P.FaL > Power failure 14 = bo.PF > Burnout & power Fail 15 = St.bY > Strumento in stand by 16 = diF1 > uscita ripete lo stato dell'ingresso digitale 1 17 = diF2 > uscita ripete lo stato dell'ingresso digitale 2 18 = On > Uscita tenuta fissa a On 19 = riSP > Richiesta di ispezione	0	r/w
				In configurazione I (uscita analogica)	0 = nonE > Uscita non usata 1 = H.rEG > Uscita riscaldamento 2 = c.rEG > Uscita raffreddamento 3 = r.inP > Ritrasmissione misura 4 = r.Err > Ritrasmissione errore 5 = r.SP > Ritrasmissione setpoint 6 = r.SEr > Ritrasmissione valore da seriale		
15	Ao1L	28D 280D	653 10253	<b>Inizio scala di ritrasmissione</b>	-1999 ÷ Ao1H	dP	r/w
16	Ao1H	28E 280E	654 10254	<b>Fondo scala di ritrasmissione</b>	Ao1L ÷ 9999	dP	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
17	o1AL	28F 280F	655 10255	<b>Allarmi associati all'uscita 1</b>	Da 0 a 63 +1 > Allarme 1 +2 > Allarme 2 +4 > Allarme 3 +8 > Loop break alarm +16 > Rottura sensore d'ingresso +32 > Sovraccarico uscita 4	0	r/w
18	o1Ac	290 2810	656 10256	<b>Azione uscita 1</b>	0 = dir > Azione diretta 1 = rEV = Azione Inversa 2 = dir.r > diretta con LED invertito 3 = rev.r > inversa con LED invertito	0	r/w
19	o2F	291 2811	657 10257	<b>Funzione dell'uscita 2</b>	Come o1.F		
20	o2AL	292 2812	658 10258	<b>Allarmi associati all'uscita 2</b>	Come o1.AL		
21	o2Ac	293 2813	659 10259	<b>Azione uscita 2</b>	Come o1Ac		
22	o3F	294 2814	660 10260	<b>Funzione dell'uscita 3</b>	Come o1.F		
23	o3AL	295 2815	661 10261	<b>Allarmi associati all'uscita 3</b>	Come o1.AL		
24	o3Ac	296 2816	662 10262	<b>Azione uscita 3</b>	Come o1Ac		

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
25	o4F	297 2817	663 10263	<b>Funzione dell'uscita 4</b>	0 = nonE > Uscita non usata 1 = H.rEG > Uscita riscaldamento 2 = c.rEG > Uscita raffreddamento 3 = AL > Uscita allarme 4 = t.out > Uscita timer 5 = t.HoF > Uscita timer con oFF in Hold 6 = P. End > Fine programma 7 = P.HLd > Prog. In Hold 8 = P.uit > Prog. In wait 9 = P.run > Prog. In Run 10 = P.Et1 > Prog. Event 1 11 = P.Et2 > Prog. Event 2 12 = or.bo > Over-range e burnout 13 = P.FaL > Power failure 14 = bo.PF > Burnout & power Fail 15 = St.bY > Strumento in stand by		
26	o4AL	298 2818	664 10264	<b>Allarmi associati all'uscita 4</b>	Come o1.AL		
27	o4Ac	299 2819	665 10265	<b>Azione uscita 4</b>	Come o1Ac		

### 5.4.3. Blocco AL1 (parametri relativi all'allarme 1)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
28	AL1t	29A 281A	666 10266	<b>Tipo allarme 1</b>	0 = nonE 1 = LoAb > Minima assoluto 2 = HiAb > Massima assoluto 3 = LHAo > Finestra assoluto esterno 4 = LHAi > Finestra assoluto interno 5 = SE.br > Rottura sensore d'ingresso 6 = LodE > Minima relativo 7 = HidE > Massima relativo 8 = LHdo > Finestra relativo esterno 9 = LHdi > Finestra relativo interno	0	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
29	Ab1	29B 281B	667 10267	<b>Configurazione funzionamento allarme 1</b>	0 ÷ 15 +0 = nessuna funzione +1 = mascherato alla partenza +2 = allarme memorizzato +4 = allarme tacitabile +8 = mascherato al cambio di SP	0	r/w
30	AL1L	29C 281C	668 10268	<b>limite inferiore della soglia AL1 se configurato di minima o massima oppure soglia inferiore se configurato a finestra</b>	-1999 ÷ AL1H (E.U.)	dP	r/w
31	AL1H	29D 281D	669 10269	<b>limite superiore della soglia AL1 se configurato di minima o massima oppure soglia superiore se configurato a finestra</b>	AL1L ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
32	AL1	29E 281E	670 10270	<b>Soglia allarme 1</b>	A11L ÷ A11H (E.U.)	dP	r/w
33	HAL1	29F 281F	671 10271	<b>Isteresi allarme 1</b>	1 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
34	AL1d	2A0 2820	672 10272	<b>Ritardo di attivazione allarme 1</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (s)	0	r/w
35	AL1o	2A1 2821	673 10273	<b>Operatività allarme 1 in stand by, over e under range</b>	0 = Allarme non operativo in: stand by misura over range misura under range 1 = Allarme operativo in: stand by Allarme non operativo in: over range under range 2 = Allarme non operativo in: stand by Allarme operativo in: over range under range 3 = Allarme operativo in: stand by over range under range	0	r/w

**5.4.4. Blocco AL2 (parametri relativi all'allarme 2)**

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
36	AL2t	2A2 2822	674 10274	<b>Tipo allarme 2</b>	0 = nonE 1 = LoAb > Minima assoluto 2 = HiAb > Massima assoluto 3 = LHAo> Finestra assoluto esterno 4 = LHAi> Finestra assoluto interno 5 = SE.br > Rottura sensore d'ingresso 6 = LodE > Minima relativo 7 = HidE > Massima relativo 8 = LHdo > Finestra relativo esterno 9 = LHdi > Finestra relativo interno	0	r/w
37	Ab2	2A3 2823	675 10275	<b>Configurazione funzionamento allarme 2</b>	0 ÷ 15 +0 = nessuna funzione +1 = mascherato alla partenza +2 = allarme memorizzato +4 = allarme tacitabile +8 = mascherato al cambio di SP	0	r/w
38	AL2L	2A4 2824	676 10276	<b>limite inferiore della soglia AL2 se configurato di minima o massima oppure soglia inferiore se configurato a finestra</b>	-1999 ÷ AL2H (E.U.)	dP	r/w
39	AL2H	2A5 2825	677 10277	<b>limite superiore della soglia AL2 se configurato di minima o massima oppure soglia superiore se configurato a finestra</b>	AL2L ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
40	AL2	2A6 2826	678 10278	<b>Soglia allarme 2</b>	AL2L ÷ AL2H (E.U.)	dP	r/w
41	HAL2	2A7 2827	679 10279	<b>Isteresi allarme 2</b>	1 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
42	AL2d	2A8 2828	680 10280	<b>Ritardo di attivazione allarme 2</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (s)	0	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
43	AL2o	2A9 2829	681 10281	<b>Operatività allarme 2 in stand by, over e under range</b>	0 = Allarme non operativo in: stand by misura over range misura under range 1 = Allarme operativo in: stand by Allarme non operativo in: over range under range 2 = Allarme non operativo in: stand by Allarme operativo in: over range under range 3 = Allarme operativo in: stand by over range under range	0	r/w

#### 5.4.5. Blocco AL3 (parametri relativi all'allarme 3)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
44	AL3t	2AA 282A	682 10282	<b>Tipo allarme 3</b>	0 = nonE 1 = LoAb > Minima assoluto 2 = HiAb > Massima assoluto 3 = LHAo> Finestra assoluto esterno 4 = LHAi> Finestra assoluto interno 5 = SE.br > Rottura sensore d'ingresso 6 = Lode > Minima relativo 7 = HidE > Massima relativo 8 = LHdo > Finestra relativo esterno 9 = LHdi > Finestra relativo interno	0	r/w
45	Ab3	2AB 282B	683 10283	<b>Configurazione funzionamento allarme 3</b>	0 ÷ 15 +0 = nessuna funzione +1 = mascherato alla partenza +2 = allarme memorizzato +4 = allarme tacitabile +8 = mascherato al cambio di SP	0	r/w
46	AL3L	2AC 282C	684 10284	<b>limite inferiore della soglia AL3 se configurato di minima o massima oppure soglia inferiore se configurato a finestra</b>	-1999 ÷ AL3H (E.U.)	dP	r/w



n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
47	AL3H	2AD 282D	685 10285	limite superiore della soglia AL3 se configurato di minima o massima oppure soglia superiore se configurato a finestra	AL3L ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
48	AL3	2AE 282E	686 10286	Soglia allarme 3	AL3L ÷ AL3H (E.U.)	dP	r/w
49	HAL3	2AF 282F	687 10287	Isteresi allarme 3	1 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
50	AL3d	2B0 2830	688 10288	Ritardo di attivazione allarme 3	0 = (oFF) ÷ 9999 (s)	0	r/w
51	AL3o	2B1 2831	689 10289	Operatività allarme 3 in stand by, over e under range	0 = Allarme non operativo in: stand by misura over range misura under range 1 = Allarme operativo in: stand by Allarme non operativo in: over range under range 2 = Allarme non operativo in: stand by Allarme operativo in: over range under range 3 = Allarme operativo in: stand by over range under range	0	r/w

#### 5.4.6. Blocco LbA (parametri relativi al Loop Break Alarm)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
52	LbAt	2B2 2832	690 10290	Tempo per loop break alarm	0 = (oFF) ÷ 9999 (s)	0	r/w
53	LbSt	2B3 2833	691 10291	Delta di misura per loop break alarm quando è attivo soft start	0 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
54	LbAS	2B4 2834	692 10292	Delta di misura per loop break alarm	1 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
55	LbcA	2B5 2835	693 10293	<b>Condizione di attivazione loop break alarm</b>	0 = uP > attivo per Potenza=100% 1 = dn > Attivo per Potenza=-100% 2 = both > attivo in entrambe i casi	0	r/w

#### 5.4.7. Blocco rEG (parametri relativi alla regolazione)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
56	cont	2B6 2836	694 10294	<b>Tipo di regolazione</b> Se configurata almeno una uscita di riscaldamento ed una di raffreddamento  Se configurate solo uscite di riscaldamento o di raffreddamento e non è prevista valvola 3 punti  Se configurate solo uscite di riscaldamento o di raffreddamento ed è prevista valvola 3 punti	0 = Pid > Controllo PID 1 = nr > On/OFF a zona neutra  0 = Pid > Controllo PID 1 = On.FA > ON/OFF Asimmetrico 2 = On.FS > ON/OFF simmetrico  0 = Pid > Controllo PID 1 = On.FA > ON/OFF Asimmetrico 2 = On.FS > ON/OFF simmetrico 3 = 3Pt. > valvola 3 punti a loop aperto ( no feedback)	0	r/w

n.	Parametro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
57	Auto	2B7 2837	695 10295	<b>Selezione Auto tuning</b>	- 4 = Auto tuning oscillatorio con avvio dopo Soft Start o al cambio di Set Point - 3 = Auto tuning oscillatorio con avvio manuale - 2 = Auto tuning oscillatorio con avvio alla prima accensione - 1 = Auto tuning oscillatorio con avvio ad ogni accensione 0 = Non abilitato 1 = Auto tuning fast con avvio ad ogni accensione 2 = Auto tuning fast con avvio alla prima accensione 3 = Auto tuning fast con avvio manuale 4 = Auto tuning fast con avvio dopo Soft Start o al cambio di Set Point 5 = Auto tuning a selezione automatica con avvio ad ogni accensione 6 = Auto tuning a selezione automatica con avvio alla prima accensione 7 = Auto tuning a selezione automatica con avvio manuale 8 = Auto tuning a selezione automatica con avvio al cambio di Set point	0	r/w
58	tunE	2B8 2838	696 10296	<b>Avvio manuale dell'auto-tuning</b> Note: Parametro r/w se si è scelto un autotuning a partenza manuale, solo r negli altri casi	0 = oFF > Auto tuning non attivo 1 = on > Auto tuning attivo	0	r/w
59		2B9 2839	697 10297	<b>riservato</b>			
60	HSEt	2BA 283A	698 10298	<b>Isteresi regolazione ON/OFF</b>	1 ÷ 9999 (E.U.)	dp	r/w
61	cPdt	2BB 283B	699 10299	<b>Tempo protezione compressore</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (s)	0	r/W
62	Pb	2BC 283C	700 10300	<b>Banda proporzionale</b>	1 ÷ 9999 (E.U.)	dp	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
63	ti	2BD 283D	701 10301	<b>Tempo integrale</b>	0 = (oFF) ÷ 10000 = (inF) (s)	0	r/w
64	td	2BE 283E	702 10302	<b>Tempo derivativo</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (s)	0	r/w
65	Fuoc	2BF 283F	703 10303	<b>Fuzzy overshoot control</b>	0 ÷ 100	2	r/w
66	tcH	2C0 2840	704 10304	<b>Tempo di ciclo uscita riscaldamento</b>	2 ÷ 1300 (s)	1	r/w
67	rcG	2C1 2841	705 10305	<b>Rapporto potenza raffreddante/potenza riscaldante</b>	1 ÷ 9999	2	r/w
68	tcc	2C2 2842	706 10306	<b>Tempo di ciclo uscita raffreddamento</b>	2 ÷ 1300 (s)	1	r/w
69	rS	2C3 2843	707 10307	<b>Reset manuale</b> (Pre carica azione integrale)	-1000 ÷ 1000 (%)	1	r/w
70	Str.t	2C4 2844	708 10308	<b>Tempo di corsa servomotore</b>	5 ÷ 1000 (s)	0	r/w
71	db.S	2C5 2845	709 10309	<b>Banda morta servomotore</b>	0 ÷ 100 (%)	1	r/w
72	od	2C6 2846	710 10310	<b>Ritardo alla partenza</b>	0 = (oFF) ÷ 9959= (inF) (hh.min)	2	r/w
73	St.P	2C7 2847	711 10311	<b>Limite della potenza per funzione Soft start</b>	-100 ÷ 100 (%)	0	r/w
74	SSt	2C8 2848	712 10312	<b>Durata della funzione Soft start</b>	0 = (oFF) ÷ 800 = (inF) (h.min)	2	r/w
75	SS.th	2C9 2849	713 10313	<b>Soglia di disattivazione della funzione Soft start</b>	-2000 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w

#### 5.4.8. Blocco SP (parametri relativi al Set Point)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
76	nSP	2CA 284A	714 10314	<b>Numero set point disponibili</b>	1 ÷ 4	0	r/w
77	SPLL	2CB 284B	715 10315	<b>Minimo valore di set point impostabile</b>	-1999 ÷ SPLH ( E.U.)	dP	r/w
78	SPLH	2CC 284C	716 10316	<b>Massimo valore di set point impostabile</b>	SPLL ÷ 9999 ( E.U.)	dP	r/w
79	SP	2CD 284D	717 10317	<b>Set point 1</b>	SPLL ÷ SPLH ( E.U.)	dP	r/w
80	SP 2	2CE 284E	718 10318	<b>Set point 2</b>	SPLL ÷ SPLH ( E.U.)	dP	r/w
81	SP 3	2CF 284F	719 10319	<b>Set point 3</b>	SPLL ÷ SPLH ( E.U.)	dP	r/w
82	SP 4	2D0 2850	720 10320	<b>Set point 4</b>	SPLL ÷ SPLH ( E.U.)	dP	r/w
83	A.SP	2D1 2851	721 10321	<b>Selezione del Set Point attivo locale</b>	0 = SP 1 = SP 2 2 = SP 3 3 = SP 4	0	r/w
84	SP.rt	2D2 2852	722 10322	<b>Tipo di set point remoto</b>	0 = rSP > usato come set point 1 = trin > valore sommato al set point locale selezionato. 2 = PErc > Set point in percento dello span di ingresso	0	r/w
85	SPLr	2D3 2853	723 10323	<b>Attivazione del Set point locale / remoto</b>	0 = Loc > locale 1 = rEn > Remoto	0	r/w
86	SP.u	2D4 2854	724 10324	<b>Massima velocità di variazione del set point per set point crescenti</b>	1 ÷ 10000 = (inF) unità/minuto	2	r/w
87	SP.d	2D5 2855	725 10325	<b>Massima velocità di variazione del set point per set point decrescenti</b>	1 ÷ 10000 = (inF) unità/minuto	2	r/w

#### 5.4.9. Blocco tin (parametri relativi al timer)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
88	tr.F	2D6 2856	726 10326	<b>Funzione del timer indipendente</b>	0 = nonE 1 = i.d.A > attivazione ritardata 2 = i.uP.d > ritardo all'accensione 3 = i.d.d > eccitazione passante 4 = i.P.L > Pausa - Lavoro 5 = i.L.P > Lavoro - Pausa	0	r/w
89	tr.u	2D7 2857	727 10327	<b>Unità ingegneristiche del tempo</b>	0 = hh.nn > ore e minuti 1 = nn.SS > minuti e secondi 2 = SSS.d > secondi e decimi	0	r/w
90	tr.t1	2D8 2858	728 10328	<b>Tempo 1</b>	1 ÷ 9959 (hh.min) se tr.u = 0 1 ÷ 9959 (mm.ss) se tr.u = 1  1 ÷ 9959 (decimi di s) se tr.u = 2	2  1	r/w
91	tr.t2	2D9 2859	729 10329	<b>Tempo 2</b>	0 = (oFF) ÷ 9959 = (inF) (hh.min) se tr.u = 0 0 = (oFF) ÷ 9959 = (inF) (mm.ss) se tr.u = 1  0 = (oFF) ÷ 9959 = (inF) (decimi di s) se tr.u=2	2  1	r/w
92	tr.St	2DA 285A	730 10330	<b>Timer status</b>	0 = rES 1 = run 2 = HoLd	0	r/w

#### 5.4.10. Blocco PrG (parametri relativi al programmatore)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
93	Pr.F	2DB 285B	731 10331	<b>Funzione programmatore alla partenza</b>	0 = nonE > Programma non utilizzato 1 = S.uP.d > Partenza ritardata 2 = S.uP.S > parte all'accensione 3 = u.diG > parte con comando RUN 4 = u.dG.d > partenza ritardata con comando RUN	0	r/w
94	Pr.u	2DC 285C	732 10332	<b>Unità ingegneristiche del tempo (stasi)</b>	0 = hh.nn > ore e minuti 1 = nn.SS > minuti e secondi	0	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
95	Pr.E	2DD 285D	733 10333	<b>Comportamento alla fine del programma</b>	0 = cnt > regola con il set point finale 1 = SPAt > regola con il set point selezionato da SPAt 2 = StbY > va in stand by	0	r/w
96	Pr.Et	2DE 285E	734 10334	<b>Durata fine ciclo</b>	0 = (oFF) ÷ 10000 = (inF) (mm.ss)	2	r/w
97	Pr.S1	2DF 285F	735 10335	<b>Set point prima stasi</b>	SPLL ÷ SPHL (E.U.) -8000 = Fine programma	dP	r/w
98	Pr.G1	2E0 2860	736 10336	<b>Gradiente prima rampa</b>	1 ÷ 10000 = (inF) (Unità/min) dove inF = passaggio a gradino	1	r/w
99	Pr.t1	2E1 2861	737 10337	<b>Tempo prima stasi</b>	0 ÷ 9959 (hh.min) o (mm.ss)	2	r/w
100	Pr.b1	2E2 2862	738 10338	<b>Banda di wait per la prima stasi</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
101	Pr.E1	2E3 2863	739 10339	<b>Eventi primo segmento</b>	0000 ÷ 1111	2	r/w
102	Pr.S2	2E4 2864	740 10340	<b>Set point seconda stasi</b>	SPLL ÷ SPHL (E.U.) -8000 = Fine programma	dP	r/w
103	Pr.G2	2E5 2865	741 10342	<b>Gradiente seconda rampa</b>	1 ÷ 10000 = (inF) (Unità/min) dove inF = passaggio a gradino	1	r/w
104	Pr.t2	2E6 2866	742 10342	<b>Tempo seconda stasi</b>	0 ÷ 9959 (hh.min) o (mm.ss)	2	r/w
105	Pr.b2	2E7 2867	743 10343	<b>Banda di wait per la seconda stasi</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
106	Pr.E2	2E8 2868	744 10344	<b>Eventi secondo segmento</b>	0000 ÷ 1111	2	r/w
107	Pr.S3	2E9 2869	745 10345	<b>Set point terza stasi</b>	SPLL ÷ SPHL (E.U.) -8000 = Fine programma	dP	r/w
108	Pr.G3	2EA 286A	746 10346	<b>Gradiente terza rampa</b>	1 ÷ 10000 = (inF) (Unità/min) dove inF = passaggio a gradino	1	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
109	Pr.t3	2EB 286B	747 10347	<b>Tempo terza stasi</b>	0 ÷ 9959 (hh.min) o (mm.ss)	2	r/w
110	Pr.b3	2EC 286C	748 10348	<b>Banda di wait per la terza stasi</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
111	Pr.E3	2ED 286D	749 10349	<b>Eventi terzo segmento</b>	0000 ÷ 1111	2	r/w
112	Pr.S4	2EE 286E	750 10350	<b>Set point quarta stasi</b>	SPLL ÷ SPHL (E.U.) -8000 = Fine programma	dP	r/w
113	Pr.G4	2EF 286F	751 10351	<b>Gradiente quarta rampa</b>	1 ÷ 10000 = (inF) (Unità/min) dove inF = passaggio a gradino	1	r/w
114	Pr.t4	2F0 2870	752 10352	<b>Tempo quarta stasi</b>	0 ÷ 9959 (hh.min) o (mm.ss)	2	r/w
115	Pr.b4	2F1 2871	753 10353	<b>Banda di wait per la quarta stasi</b>	0 = (oFF) ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
116	Pr.E4	2F2 2872	754 10354	<b>Eventi quarto segmento</b>	0000 ÷ 1111	2	r/w
117	Pr.St	2F3 2873	755 10355	<b>Program status</b>	0 = rES > Program reset 1 = run > Program start 2 = HoLd > Program hold 3 = Continue(solo lettura)	0	r/w

#### 5.4.11. Blocco PAn (parametri relativi all'interfaccia operatore)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
118	PAS2	2F4 2874	756 10356	<b>password per l'accesso al livello 2: Assistenza</b>	0 = (oFF) ÷ 200	0	r/w
119	PAS3	2F5 2875	757 10357	<b>password per l'accesso al livello 3: Configurazione</b>	3 ÷ 200	0	r/w



n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
120	PAS4	2F6 2876	758 10358	password per l'accesso alla configurazione veloce	201 ÷ 400	0	r/w
121	uSrb	2F7 2877	759 10359	Funzione del tasto "U"	0 = nonE > non usato 1 = tunE > attiva l'auto-tune 2 = oPLo > strumento in manuale 3 = AAc > Reste degli allarmi 4 = ASi > Tacitazione allarmi 5 = chSP > Selezione circolare SP 6 = St.bY > strumento in stand-by 7 = Str.t > Start/Stop/Reset timer 8 = P.run > Program Start 9 = P.rES > Program reset 10 = P.r.H.r > Program run/Hold 11 = HE.co > H+Sp1/C+Sp2	0	r/w
122	diSP	2F8 2878	760 10360	Variabile visualizzata sul display inferiore	0= nonE > nessuna visualizzazione 1 = Pou > Potenza di uscita 2 = SPF > Set Point finale 3 = SPo > Set point operativo 4 = AL1 > Soglia allarme 1 5 = AL2 > Soglia allarme 2 6 = AL3 > Soglia allarme 3 7 = Pr.tu > conteggio crescente stasi attuale programma 8 = Pr.td > conteggio decrescente stasi attuale programma 9 = P.t.tu > conteggio crescente tempo totale del programma 10 = P.t.td > conteggio decrescente tempo totale del programma 11 = ti.uP > Conteggio crescente tempo del timer 12 = ti.du > Conteggio decrescente tempo del timer 13 = PErc > Percento della potenza di uscita utilizzata durante il soft start 14 = PoS > Posizione valvola servomotore		r/w
123	di.CL	2F9 2879	761 10361	Colore del display	0 = Bargraph (il display cambia di colore in funzione della deviazione 1 = Display fisso rosso 2 = Display fisso verde 3 = Display fisso Arancio		
124	AdE	2FA 287A	762 10362	Valore di scostamento per la gestione colori del display	1 ÷ 9999	Dp	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
125	diS.t	2FB 287B	763 10363	<b>Time out spegnimento display</b>	0 ÷ 9959 (mm.ss)	2	r/w
126	FiLd	2FC 287C	764 10364	<b>Filtro sul valore visualizzato</b>	0 = (oFF) ÷ 100	Dp	r/w
127	Bg.F	2FD 287D	765 10365	<b>Funzione del bargraph</b>	0 = none > Nessuna visualizzazione 1 = Pou > Potenza d'uscita 2 = Po.h > Consumo orario (Kw/h) 3 = Pr.tu > Tempo programma in esecuzione- in incremento 4 = Pr.td > Tempo programma in esecuzione- in decremento 5 = Pr.tS > Tempo segmento del programma in esecuzione 6 = ti.uP > Tempi T1 e T2 del timer in esecuzione – in incremento 7 = ti.du > Tempi T1 e T2 del timer in esecuzione – in decremento 8 = ri.SP > Tempo mancante alla manutenzione programmata 9 = PoS > Posizione valvola servomotore	0	r/w
128	DSPu	2FE 287E	766 10366	<b>Stato strumento all'accensione</b>	0 = AS.Pr > Riparte come si è spento 1 = Auto > Parte in automatico 2 = oP.o > parte in manuale con potenza = 0 3= StbY > parte in stand-by	0	r/w
129	oPr.E	2FF 287F	767 10367	<b>Abilitazione modi operativi</b>	0 = ALL > tutti 1 = Au.oP > solo auto o manuale 2 = Au.Sb > Solo Auto e Stand-by	0	r/w
130	oPEr	300 2880	768 10368	<b>Selezione modo operativo</b>	0 = Auto > automatico 1 = oPLo > Manuale 2 = StbY > stand by	0	r/w

#### 5.4.12. Blocco SEr (parametri relativi all'interfaccia seriale)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
131	Add	301 2881	769 10369	<b>Indirizzo dello strumento</b>	0 = (oFF) ÷ 254	0	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
132	bAud	302 2882	770 10370	<b>Baud rate</b>	0 = 1200 baud 1 = 2400 baud 2 = 9600 baud 3 = 19200 baud 4 = 38400 baud	0	r/w
133	tr.SP	303 2883	771 10371	<b>Ritrasmissione set point remoto</b>	0 = none > non utilizzata 1 = rSP > Set point operativo 2 = Perc > Percentuale dell'uscita	0	r/w

#### 5.4.13. Blocco con (parametri relativi ai consumi) Wattmetro

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
134	co.tY	304 2884	772 10372	<b>Tipo di conteggio</b>	Off = Non usato 1 = Potenza istantanea 2 = Consumo orario 3 = Conta quando il programma è attivo 4 = Tempo totale in giorni funzionamento strumento 5 = Tempo totale in ore funzionamento strumento 6 = Tempo totale in giorni funzionamento strumento con forzatura stato stand by al raggiungimento del tempo di ispezione 7 = Tempo totale in ore funzionamento strumento con forzatura stato stand by al raggiungimento del tempo di ispezione 8 = Tempo totale in giorni in cui il relè di regolazione è in stato di ON 9 = Tempo totale in ore in cui il relè di regolazione è in stato di ON 10 = Tempo totale in giorni in cui il relè di regolazione è in stato di ON con forzatura stato stand by al raggiungimento del tempo di ispezione 11 = Tempo totale in ore in cui il relè di regolazione è in stato di ON con forzatura stato stand by al raggiungimento del tempo di ispezione	0	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
135	UOLt	305 2885	773 10373	Tensione di alimentazione del carico	1 ÷ 9999 (Volt)	0	r/w
136	cur	306 2886	774 10374	Corrente nominale del carico	1 ÷ 999 (A)	0	r/w
137	h.Job	307 2887	775 10375	Limite ore di lavoro	0 = (oFF) ÷ 999	0	r/w
138	t.Job	308 2888	776 10376	Giorni totali lavorati	0 ÷ 9999	0	r

#### 5.4.14. Blocco cAL (parametri relativi Calibrazione utente)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
139	A.L.P	309 2889	777 10377	Primo punto di applicazione dell'offset	-1999 ÷ A.H.P-10 (E.U.)	dP	r/w
140	A.L.o	30A 288A	778 10378	Offset applicato al primo punto	-300 ÷ 300 (E.U.)	dP	r/w
141	A.H.P	30B 288B	779 10379	Secondo punto di applicazione dell'offset	A.L.P+10 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
142	A.H.o	30C 288C	780 10380	Offset applicato al secondo punto	-300 ÷ 300 (E.U.)	dP	r/w

#### 5.4.15. Blocco SYS (parametri di sistema)

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
143	ES.L	30D 288D	781 10381	Limite inferiore della misura per generazione errore sonda	-1999 ÷ ES.H (E.U.)	dP	r/w

n.	Para metro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
144	ES.H	30E 288E	782 10382	<b>Limite superiore della misura per generazione errore sonda</b>	ES.L ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
145	At.L	30F 288F	783 10383	<b>Valore percentuale del set point per interruzione soft start e lancio auto-tuning</b>	20 ÷ 100 (%)	0	r/w
146	c.Pb	310 2890	784 10384	<b>Correzione azione banda proporzionale</b>	1 ÷ 1000	1	r/w
147	c.ti	311 2891	785 10385	<b>Correzione azione integrale</b>	1 ÷ 1000	1	r/w
148	c.td	312 2892	786 10386	<b>Correzione azione derivativa</b>	1 ÷ 1000	1	r/w
149	c.tcr	313 2893	787 10387	<b>Correzione tcr</b>	1 ÷ 1000	1	r/w
150	tic	314 2894	788 10388	<b>Tempo integrale utilizzato nel controllo in doppia azione</b>	-1(disabilitato) ÷ 10000(inf)	0	r/w
151	tdc	315 2895	789 10389	<b>Tempo derivativo utilizzato nel controllo in doppia azione</b>	-1(disabilitato) ÷ 9999	0	r/w
152	A	316 2896	790 10390	<b>Ampiezza oscillazione calcolata</b>	0 ÷ 9999	0	r/w
153	t	317 2897	791 10391	<b>Periodo dell'oscillazione</b>	0 ÷ 9999	0	r/w
154	tAu	318 2898	792 10392	<b>Costante di tempo per il calcolo dell'auto-tuning</b>	0 ÷ 9999	0	r/w
155	ndEr	319 2899	793 10393	<b>Valore del filtro sulla derivata del PID</b>	1 ÷ 200	1	r/w
156	t.ini	31A 289A	794 10394	<b>Temperatura ambiente</b>	-1999 - 9999	dp	r/w
157	tSd2	31B 289B	795 10395	<b>Delta minimo (SP-PV) al di sopra del quale è possibile avviare autotuning FAST per segnali normalizzati</b>	0.0% - 100.0% dell'intero range di misura [default: 5.0%]	1	r/w

n.	Parametro	Indirizzo		Significato	Valori possibili	Dec	r/w
		Hex	Dec				
158	oSc.F	31F 289F	799 10399	<b>Soglia minima attivazione sintonizzazione oscillatorio veloce</b>	0 = oFF> sintonizzazione oscillatoria normale (dura il tempo necessario a trovare una condizione di simmetria)  1÷ 179 = Periodo di oscillazione massimo oltre al quale la sintonizzazione si arresta e vengono calcolati i parametri considerando l'ultimo periodo  180 = inF >sintonizzazione oscillatoria veloce (come regolatori famiglia TLK e K)	0	r/w
159	At.Ft	320 28A0	800 10400	<b>Auto tune per processi lenti o normali</b>	0 = Auto tune Standard. 1 = Auto tune per processi lenti	0	r/w

### 5.5. Identificativi strumento comuni a tutti i nuovi dispositivi

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
<b>Identificativo strumento – Ripetizione degli indirizzi 0x800</b>					
1	CF08	53000	<b>Identificativo strumento 1</b> <b>Campo</b> : AB A - Identifica la famiglia di strumenti per tabella protocollo B - Identifica la versione della tabella protocollo	0	r
2	CF09	53001	<b>Identificativo strumento 2</b> <b>Campo</b> : CD C - Indice “speciali” per copiatura D - Tipologia di strumento	0	r
3	CF0A	53002	<b>Identificativo strumento 3 – Numero di parametri -1</b>	0	r
4	CF0B	53003	<b>Identificativo strumento 4</b> <b>Campo</b> : EF E - Versione banco di taratura F - Contatore eccezioni tabella parametri. Possibile copia da vecchio a nuovo	0	r
5	CF0C	53004	<b>Identificativo strumento 5 - Particolarità</b>	0	r
6	CF0D	53005	<b>Identificativo strumento 6 – Codici speciali per supervisore</b>	0	r
7	CF0E	53006	<b>Identificativo strumento 7 – Codice strumento - progressivo</b>	0	r
8	CF0F	53007	<b>Identificativo strumento 8 – Evidenziatore per nuova codifica</b> <b>Valore:</b> 0x31	0	r
9	CF10	53008	<b>A disposizione</b>	0	r
10	CF11	53009	<b>A disposizione</b>	0	r
<b>Revisione firmware strumento – in formato ASCII</b> esempio: revisione r2.30					
11	CF12	53010	<b>Revisione firmware 1 - Parte alta</b> esempio: 0x3032 - '02'	0	r
12	CF13	53011	<b>Revisione firmware 2 – Parte bassa</b> esempio: 0x3330 - '30'	0	r
13	CF14	53012	<b>A disposizione</b>	0	r
14	CF15	53013	<b>A disposizione</b>	0	r
<b>Codice di Prodotto – Ripetizione degli indirizzi 0x80A</b>					
15	CF16	53014	<b>Tipo strumento - 1</b> <b>Campo:</b> 0x4B = 'K'	0	r

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
16	CF17	53015	<b>Tipo strumento - 2</b> Campo: 0x4D = 'M' - KM 0x52 = 'R' - KR 0x58 = 'X' - KX	0	r
17	CF18	53016	<b>Tipo strumento - 3</b> Campo: 0x31 = '1' - KM1, KR1, KX1 0x33 = '3' - KM3, KR3, KX3	0	r
18	CF19	53017	<b>Funzioni a richiesta</b> Campo: 0x2D = '-' - Nessuna funzione 0x54 = 'T' - Temporizzatore 0x50 = 'P' - Temporizzatore+Programmatore	0	r
19	CF1A	53018	<b>Alimentazione</b> Campo: 0x48 = 'H' - 110 ÷ 240 Vac/Vdc 0x4C = 'L' - 24 Vac/Vdc	0	r
20	CF1B	53019	<b>Ingresso di misura</b> Campo: 0x43 = 'C' - Tc, Pt100, Pt1000, mA, mV, V + ingresso digitale 1 0x45 = 'E' - Tc, PTC, NTC, mA, mV, V + ingresso digitale 1	0	r
21	CF1C	53020	<b>Uscita 1</b> Campo: 0x49 = 'T' - Uscita analogica 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
22	CF1D	53021	<b>Uscita 2</b> Campo: 0x2D = '-' - Non presente 0x4D = 'M' - Relè per comando servomotore 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
23	CF1E	53022	<b>Uscita 3</b> Campo: 0x2D = '-' - Non presente 0x4D = 'M' - Relè per comando servomotore 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
24	CF1F	53023	<b>Uscita 4</b> Campo: 0x43 = 'D' - Ingresso digitale/uscita	0	r
25	CF20	53024	<b>Comunicazione seriale</b> Campo: 0x2D = '-' - TTL 0x53 = 'S' - Rs485 Modbus	0	r



n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
26	CF21	53025	<b>Tipo di terminali</b> 0x2D = '-' - Standard (morsettiera a vite non estraibile) 0x45 = 'E' - Morsettiera a vite estraibile completa 0x4D = 'M' - Morsettiera a molla estraibile completa 0x4E = 'N' - Morsettiera estraibile (solo parte fissa)	0	r
27	CF22	53026	<b>Riservato</b>	0	r
28	CF23	53027	<b>Riservato</b>	0	r
29	CF24	53028	<b>Riservato</b>	0	r
30	CF25	53029	<b>Riservato</b>	0	r
31	CF26	53030	<b>Riservato</b>	0	r
32	CF27	53031	<b>Riservato</b>	0	r
33	CF28	53032	<b>Riservato</b>	0	r
34	CF29	53033	<b>Riservato</b>	0	r
35	CF2A	53034	<b>Riservato</b>	0	r
36	CF2B	53035	<b>Riservato</b>	0	r
37	CF2C	53036	<b>Riservato</b>	0	r
38	CF2D	53037	<b>Riservato</b>	0	r
39	CF2E	53038	<b>Riservato</b>	0	r
40	CF2F	53039	<b>Riservato</b>	0	r
41	CF30	53040	<b>Riservato</b>	0	r
42	CF31	53041	<b>Riservato</b>	0	r
43	CF32	53042	<b>A disposizione</b>	0	r
44	CF33	53043	<b>A disposizione</b>	0	r
45	CF34	53044	<b>A disposizione</b>	0	r
46	CF35	53045	<b>A disposizione</b>	0	r
47	CF36	53046	<b>A disposizione</b>	0	r
48	CF37	53047	<b>A disposizione</b>	0	r
<b>Codice modello</b>					
49	CF38	53048	<b>Codice modello - 1</b> Campo: 0x4B = 'K'	0	r
50	CF39	53049	<b>Codice modello - 2</b> Campo: 0x4D = 'M' - KM 0x52 = 'R' - KR 0x58 = 'X' - KX	0	r
51	CF3A	53050	<b>Codice modello - 3</b> Campo: 0x31 = '1' - KM1, KR1, KX1 0x33 = '3' - KM3, KR3, KX3	0	r

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
52	CF3B	53051	<b>Codice modello - 4</b> Campo: 0x0000	0	r
53	CF3C	53052	<b>Codice modello - 5</b> Campo: 0x0000	0	r
54	CF3D	53053	<b>Codice modello - 6</b> Campo: 0x0000	0	r
55	CF3E	53054	<b>Codice modello - 7</b> Campo: 0x0000	0	r
56	CF3F	53055	<b>Codice modello - 8</b> Campo: 0x0000	0	r
57	CF40	53056	<b>A disposizione</b>	0	r
58	CF41	53057	<b>A disposizione</b>	0	r
<b>Numero di serie</b> esempio : Numero di serie 1.237.422=0x12E1AE					
59	CF42	53058	<b>Numero di serie 1 - LL</b> esempio : 0x00AE	0	r
60	CF43	53059	<b>Numero di serie 2 - L</b> esempio : 0x00E1	0	r
61	CF44	53060	<b>Numero di serie 3 - H</b> esempio : 0x0012	0	r
62	CF45	53061	<b>Numero di serie 4 - HH</b> esempio : 0x0000	0	r
63	CF46	53062	<b>A disposizione</b>	0	r
64	CF47	53063	<b>A disposizione</b>	0	r
<b>Data di taratura</b> esempio : 28 Gennaio 2016					
65	CF48	53064	<b>Giorno</b> esempio : 28	0	r
66	CF49	53065	<b>Mese</b> esempio : 1	0	r
67	CF4A	53066	<b>Anno</b> esempio : 2016	0	r
<b>A disposizione per sviluppi futuri</b>					
68	CF4B	53067	<b>A disposizione - (Revisione Hardware)</b>	0	r
69	CF4C	53068	<b>A disposizione - (Revisione Hardware)</b>	0	r
70	CF4D	53069	<b>A disposizione</b>	0	r
71	CF4E	53070	<b>A disposizione</b>	0	r
72	CF4F	53071	<b>A disposizione</b>	0	r
73	CF50	53072	<b>A disposizione</b>	0	r
74	CF51	53073	<b>A disposizione</b>	0	r

n.	indirizzo		Descrizione	Dec	r/w
	HEX	Dec.			
75	CF52	53074	A disposizione	0	r
76	CF53	53075	A disposizione	0	r
77	CF54	53076	A disposizione	0	r
78	CF55	53077	A disposizione	0	r
79	CF56	53078	A disposizione	0	r
80	CF57	53079	A disposizione	0	r
81	CF58	53080	A disposizione	0	r
82	CF59	53081	A disposizione	0	r
83	CF5A	53082	A disposizione	0	r
84	CF5B	53083	A disposizione	0	r
85	CF5C	53084	A disposizione	0	r
86	CF5D	53085	A disposizione	0	r
87	CF5E	53086	A disposizione	0	r

Questo manuale è di proprietà esclusiva di Ascon Tecnologic S.r.L. che ne vieta la riproduzione anche parziale se non espressamente autorizzata. Ogni cura è stata posta nella verifica delle informazioni contenute nel presente manuale, tuttavia Ascon Tecnologic S.r.L. , le persone e le società coinvolte nella sua creazione e produzione, non si assumono alcuna responsabilità per eventuali danni causati dall'uso dello stesso.

Ascon Tecnologic S.r.L. si riserva il diritto di apportare modifiche sia estetiche che funzionali, allo scopo di migliorare la qualità del prodotto, in ogni momento e senza preavviso.

Ascon Tecnologic S.r.L.  
Viale Indipendenza, 56  
27029 Vigevano (PV) Italia

Tel. ++39/0381/69871  
Fax ++39/0381/698730  
e-mail: [info@ascontecnologic.com](mailto:info@ascontecnologic.com)