



**Protocollo ModBUS® di comunicazione seriale
per le serie KM7/KR7/KX7
termoregolatori con controllo velocità motore a 24 VDC**

Questo documento è relativo alla revisione firmware 1.1.0

INDICE

1	Introduzione	3
2	Collegamento fisico alla linea	3
	2.1 Interfaccia.....	3
	2.2 Linea	3
3	Protocollo di comunicazione.....	4
	3.1 Controllo dell'integrità della stringa (CRC-16 = Cyclical Redundancy Check).....	4
4	Codici funzione.....	6
	4.1 Codice funzione 3: lettura di registri multipli (al massimo 16 registri consecutivi)	6
	4.2 Codice funzione 6: scrittura di un singolo indirizzo	7
	4.3 Codice funzione 16: scrittura multipla di più registri (massimo 16 indirizzi consecutivi)	8
	4.4 Risposta di eccezione	8
5	Scambio dati	9
	5.1 Alcune definizioni	9
	5.1.1 Formato dati.....	9
6	Mapa degli indirizzi.....	10
	6.1 Variabili comuni.....	10
	6.1.1 Variabili di compatibilità coi vecchi strumenti Ascon TecnoLogic (prima della serie K_7).....	12
	6.2 Identificativi strumento	14
	6.3 Programmazione parametri: indirizzi da 280 hex (640 dec) e da 2800 hex (10240 dec).....	16
	6.3.1 Gruppo \overrightarrow{inP} - Parametri relativi agli ingressi	16
	6.3.2 Gruppo \overrightarrow{out} - Parametri relativi alle uscite	17
	6.3.3 Gruppo $\overrightarrow{AL1}$ - Parametri relativi all'allarme 1	18
	6.3.4 Gruppo $\overrightarrow{AL2}$ - Parametri relativi all'allarme 2	19
	6.3.5 Gruppo $\overrightarrow{AL3}$ - Parametri relativi all'allarme 3	19
	6.3.6 Gruppo \overrightarrow{LbA} - Parametri Allarme Loop Break (LBA).....	19
	6.3.7 Gruppo \overrightarrow{rEG} - Parametri relativi alla regolazione	20
	6.3.8 Gruppo \overrightarrow{SP} - Parametri relativi al Set Point	21
	6.3.9 Gruppo $\overrightarrow{t_in}$ - Parametri relativi alla funzione timer	21
	6.3.10 Gruppo \overrightarrow{PrG} - Parametri relativi alle funzioni programmatore.....	22
	6.3.11 Gruppo \overrightarrow{Prn} - Parametri relativi all'interfaccia operatore	23
	6.3.12 Gruppo \overrightarrow{SEr} - Parametri relativi all'interfaccia seriale	24
	6.3.13 Gruppo \overrightarrow{cOn} - Parametri relativi ai consumi (Wattmetro)	24
	6.3.14 Gruppo \overrightarrow{cAL} - Parametri relativi alla Calibrazione utente.....	24

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 royalties, 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 di controllo (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 254;
- 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 gli strumenti della serie K_7 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.

Questo documento ha lo scopo di descrivere i controllori della serie K_7 che utilizzano il protocollo MODBUS nella loro capacità di comunicazione ed è rivolto principalmente a tecnici, integratori di sistemi e sviluppatori di software.

2 COLLEGAMENTO FISICO ALLA LINEA

2.1 Interfaccia

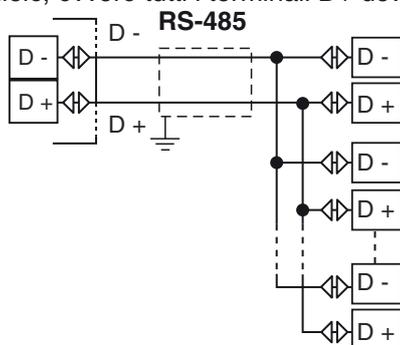
I controllori della serie K_7 sono dotati di un'interfaccia di comunicazione seriale RS485, isolata in modo da eliminare qualsiasi problema derivante dal potenziale di terra.

Nel caso il computer o il PLC dovesse utilizzare un'interfaccia di comunicazione diversa rispetto alla RS485, sarà necessario installare un convertitore per permettere lo scambio dei dati tra il regolatore e il supervisore.

A riposo, gli strumenti sono in una condizione di ricezione e tornano in trasmissione dopo che è stato decodificato un messaggio corretto che corrisponde all'indirizzo configurato.

2.2 Linea

Gli strumenti sono dotati di 2 terminali denominati D+ e D-. Il collegamento tra gli strumenti K_7 deve essere effettuato in parallelo, ovvero tutti i terminali D+ devono essere collegati tra loro e nello stesso modo i terminali indicati con D-.



Per mantenere la condizione di riposo sulla linea è necessaria una resistenza di terminazione da 120Ω. Le velocità di comunicazione utilizzate (1200 ÷ 34800 baud), pur consentendo prestazioni molto soddisfacenti, rimangono ben inferiori ai limiti previsti dallo standard RS485. Questo fatto permette di cablare la linea con un semplice doppino twistato di media qualità (la capacità totale della linea non deve superare i 200 nF). La linea può essere lunga fino a 1000 metri.

Le caratteristiche della trasmissione asincrona sono 8 bit, nessuna parità, un bit di stop.

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:

Dato	Numero di byte
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 quindi messaggi a lunghezza fissa, in cui la fine del messaggio viene 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)

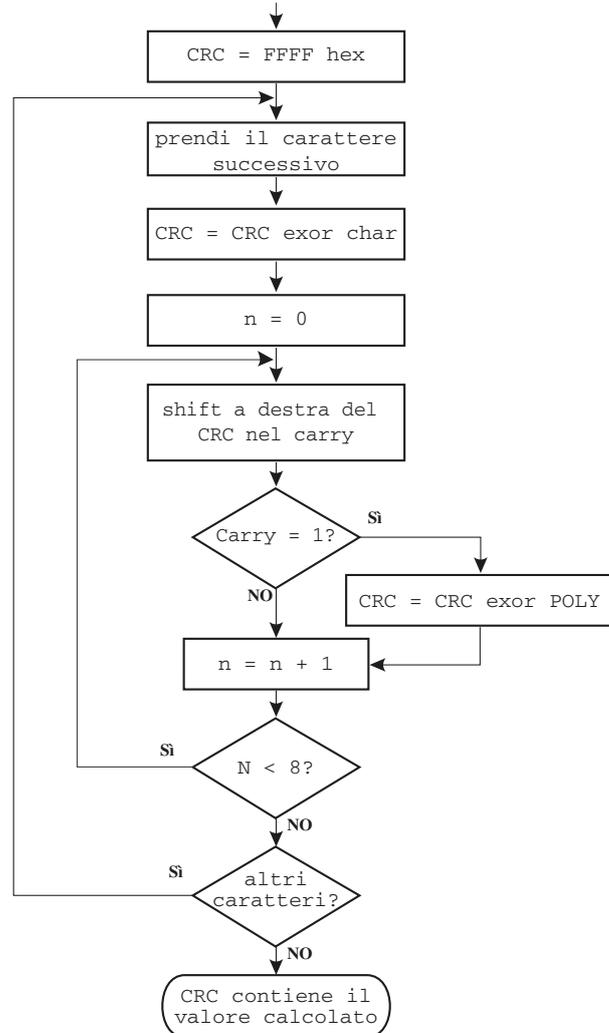
CRC-16 Cyclical Redundancy Check è una parola di controllo che consente di verificare l'integrità di un messaggio. Ogni messaggio, inviato o ricevuto, contiene negli ultimi due caratteri la parola di controllo.

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:
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.
4. Ripetere il passo 3 finché non si sono effettuati 8 spostamenti. A questo punto un intero byte sarà stato processato.
5. Ripetere la procedura dal passo 2 al passo 4 per i successivi byte del messaggio.
6. 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 (1010 0000 0000 0001).

Nota: Il primo carattere trasmesso della word del CRC è il meno significativo tra i byte calcolati.

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 byte della stringa

Uscita: 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 Tecnologico ha deciso di utilizzare per dialogare con dispositivi della famiglia K_7 un piccolo sottoinsieme dei codici funzione del protocollo MODBUS® RTU:

Funzione	Descrizione
Funzione 3	Lettura multipla (max. 16 registri consecutivi)
Funzione 6	Scrittura di 1 singolo registro
Funzione 16	Scrittura multipla (max. 16 registri consecutivi)

Il corretto utilizzo di questi 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.

La comunicazione si basa sui messaggi inviati dalla stazione master (host) alle stazioni slave (K_7) e viceversa.

La stazione slave che riconosce il messaggio come inviato al suo indirizzo, ne analizza il contenuto e, se è formalmente e semanticamente corretto, genera un messaggio di risposta indirizzato al master.

Il processo di comunicazione prevede quattro tipi di messaggi:

Dal Master allo Slave	Dallo Slave al Master
Funzione 3: Richiesta di lettura di n registri	Funzione 3: Risposta alla richiesta di lettura di n registri
Funzione 6: Richiesta di scrittura di 1 registro	Funzione 6: Risposta alla richiesta di scrittura di 1 registro
Funzione 16: Richiesta di scrittura multipla di più registri	Funzione 16: Risposta alla richiesta di scrittura di più registri
	Risposta di eccezione (risposta alle funzioni in condizioni anomale)

Ogni messaggio contiene quattro campi:

- ◇ Indirizzo slave (1 ÷ 255): MODBUS RTU (JBUS) riserva l'indirizzo **0** per la trasmissione dei messaggi broadcast ed è implementato nella Serie Kube;
- ◇ Codice funzione: Contiene 3, 6 o 16 a seconda della funzione specificata;
- ◇ Campo delle informazioni: Contiene dati come l'indirizzo e il valore del registro (o dei registri) come richiesto dalla funzione utilizzata;
- ◇ Word di controllo: Un controllo di ridondanza ciclico (CRC) eseguito con regole particolari per CRC16.

4.1 Codice funzione 3: lettura di registri multipli (max. 16 registri consecutivi)

Questo codice funzione viene utilizzato dal master per leggere un gruppo di registri sequenziali presenti nello slave.

Richiesta del Master	
Dato	Byte
Indirizzo Slave (1 ÷ 254)	1
Codice funzione (3)	1
Primo registro richiesto (MSB = byte con più significato)	1
Primo registro richiesto (LSB = byte con minor significato)	1
Numero registri richiesti (MSB)	1
Numero registri richiesti (LSB)	1
CRC-16 (LSB)	1
CRC-16 (MSB)	1

Risposta dello Slave	
Dato	Byte
Indirizzo Slave (1 ÷ 254)	1
Codice funzione (3)	1
Numero di byte (n)	1
Dati	n
CRC-16 (LSB)	1
CRC-16 (MSB)	1

Nel campo "Dati" sono inseriti i valori contenuti nei registri richiesti in formato word (2 byte): il primo byte costituisce la parte alta della word (**MSB** = Most Significant byte = byte con più significato) che rappresenta il valore richiesto, il secondo contiene la parte bassa (**LSB** = Least Significant byte = byte con minor significato). Questa modalità si ripete per tutte le locazioni richieste.

Esempio: Il Master chiede allo Slave di indirizzo 1 il valore contenuto in due registri consecutivi [25 (0x19) e 26 (0x1A)].

Richiesta del Master	
Dato	Byte (Hex)
Indirizzo Slave	01
Codice funzione (3 = lettura)	03
Primo registro richiesto (MSB)	00
Primo registro richiesto (LSB)	19
Numero registri richiesti (MSB)	00
Numero registri richiesti (LSB)	02
CRC-16 (LSB)	15
CRC-16 (MSB)	CC

Risposta dello Slave	
Dato	Byte (Hex)
Indirizzo Slave	01
Codice funzione (3 = lettura)	03
Numero di byte	04
Valore del primo registro (MSB)	00
Valore del primo registro (LSB)	0A
Valore del secondo registro (MSB)	00
Valore del secondo registro (LSB)	14
CRC-16 (LSB)	DA
CRC-16 (MSB)	3E

La risposta dello slave significa:

- 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 del Master	
Dato	Byte
Indirizzo Slave (1 ÷ 254)	1
Codice funzione (6)	1
Indirizzo del registro da scrivere (MSB)	1
Indirizzo del registro da scrivere (LSB)	1
Valore da scrivere (MSB)	1
Valore da scrivere (LSB)	1
CRC-16 (MSB)	1
CRC-16 (LSB)	1

Risposta dello Slave	
Dato	Byte
Indirizzo Slave (1 ÷ 254)	1
Codice funzione (6)	1
Indirizzo del registro da scrivere (MSB)	1
Indirizzo del registro da scrivere (LSB)	1
Valore scritto (MSB)	1
Valore scritto (LSB)	1
CRC-16 (MSB)	1
CRC-16 (LSB)	1

Esempio: Il Master chiede allo Slave di indirizzo 1 di scrivere nel registro all'indirizzo 770 (0x302) il valore 10 (0x0A).

Richiesta del Master	
Dato	Byte (Hex)
Indirizzo Slave	01
Codice funzione (6)	06
Indirizzo del registro da scrivere (MSB)	03
Indirizzo del registro da scrivere (LSB)	02
Valore da scrivere (MSB)	00
Valore da scrivere (LSB)	0A
CRC-16 (MSB)	A8
CRC-16 (LSB)	49

Risposta dello Slave	
Dato	Byte (Hex)
Indirizzo Slave	01
Codice funzione (6)	06
Indirizzo del registro da scrivere (MSB)	03
Indirizzo del registro da scrivere (LSB)	02
Valore scritto (MSB)	00
Valore scritto (LSB)	0A
CRC-16 (MSB)	A8
CRC-16 (LSB)	49

4.3 Codice funzione 16: scrittura multipla di più registri (max. 16 indirizzi consecutivi)

Questo codice funzione viene utilizzato dal master per scrivere un valore in più registri.

Richiesta del Master	
Dato	Byte
Indirizzo Slave (1 ÷ 254)	1
Codice funzione (16)	1
Indirizzo del primo registro richiesto (MSB)	1
Indirizzo del primo registro richiesto (LSB)	1
Numero registri richiesti (MSB)	1
Numero registri richiesti (LSB)	1
Contatore di byte	1
Valori	n
CRC-16 (LSB)	1
CRC-16 (MSB)	1

Risposta dello Slave	
Dato	Byte
Indirizzo Slave (1 ÷ 254)	1
Codice funzione (16)	1
Indirizzo del primo registro richiesto (MSB)	1
Indirizzo del primo registro richiesto (LSB)	1
Numero di registri scritti (MSB)	1
Numero di registri scritti (LSB)	1
CRC-16 (LSB)	1
CRC-16 (MSB)	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 del Master	
Dato	Byte (Hex)
Indirizzo Slave	01
Codice funzione (16)	10
Indirizzo del primo registro richiesto (MSB)	28
Indirizzo del primo registro richiesto (LSB)	4A
Numero registri richiesti (MSB)	00
Numero registri richiesti (LSB)	02
Contatore di byte	4
Valore 1 (MSB)	00
Valore 1 (LSB)	64
Valore 2 (MSB)	00
Valore 2 (LSB)	C8
CRC-16 (LSB)	C9
CRC-16 (MSB)	A8

Risposta dello Slave	
Dato	Byte (Hex)
Indirizzo Slave	01
Codice funzione (16)	10
Indirizzo del primo registro richiesto (MSB)	28
Indirizzo del primo registro richiesto (LSB)	4A
Numero di registri scritti (MSB)	00
Numero di registri scritti (LSB)	02
CRC-16 (LSB)	69
CRC-16 (MSB)	BE

4.4 Risposta di eccezione

Gli strumenti di questa serie 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 ÷ 254)	1
Codice funzione (3 o 6 + 0x80)	1
Codice di errore	1
CRC-16 (LSB)	1
CRC-16 (MSB)	1

Come per i codici funzione, i dispositivi di questa famiglia 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 (regolatore non pronto)

Nota: 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/scrittura giunta mentre lo strumento è in fase di visualizzazione/programmazione parametri.

5 SCAMBIO DATI

Questa sezione contiene informazioni sui dati scambiati con i controllori della serie K_7 riguardanti dati numerici e dati non numerici, con i loro formati e limiti.

5.1 Alcune definizioni

5.1.1 Formato dati

Tutti i dati scambiati sono sotto forma di word a 16 bit. Si distinguono due tipi di dati: numerici e simbolici (o non numerici).

- I dati numerici rappresentano il valore di una grandezza (es.: la variabile misurata, il set point ecc.).
- I dati simbolici rappresentano un valore particolare all'interno di un insieme di valori (es. Il tipo di termocoppia nell'insieme di quelli disponibili: J, K, S ecc.).

Entrambi i tipi di dato sono codificati come numeri interi e rappresentati tramite word. Ogni word è formata da 2 byte. Le informazioni vengono trasferite utilizzando una word nella quale 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.

5.1.2 Decimali

Per le caratteristiche del protocollo, il punto decimale non può comparire nei dati trasmessi. 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.

5.1.3 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.

5.1.4 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.

6 MAPPA DEGLI INDIRIZZI

I dispositivi della famiglia K_7 possono operare in 2 modi diversi:

- Regolatore (PID oppure ON/OFF) di una grandezza fisica + controllore di velocità per un motore 24 Vdc (modalità *FULL*).
- Semplice controllore di velocità per un motore 24 Vdc (modalità *SPEED*).

La selezione del modo operativo viene fatta tramite il caricamento di parametri di default.

Se, tramite tastiera o via seriale, si utilizza come **password di caricamento dei parametri di default** la password **-481**, lo strumento eseguirà **sia la regolazione sia il controllo di velocità e renderà disponibili tutti i parametri**.

Se invece si utilizza la password **-418**, lo strumento maschera tutti i parametri relativi alla regolazione fornendo solo il sottoinsieme relativo alla **regolazione di velocità**.

All' accensione dello strumento, dopo il test dei LED, lo strumento visualizzerà, per alcuni secondi, il modo selezionato (*FULL* o *SPEED*). Nei paragrafi che seguono vengono elencati i parametri di configurazione in funzione del modo operativo scelto.

I dispositivi della famiglia K_7 utilizzano soltanto indirizzi word, così suddivisi:

Indirizzo iniziale		Indirizzo finale		Significato
Hex	Dec.	Hex	Dec.	
0	0	35	53	Variabili comuni a tutti i dispositivi Ascon Tecnologic di nuova generazione: valori numerici calcolati e aggiornati dinamicamente. Disponibili in lettura e scrittura
200	512	250	592	Variabili di compatibilità comuni a tutti i dispositivi Ascon Tecnologic precedenti a questa serie: valori numerici e stati calcolati ed aggiornati dinamicamente. Disponibili in lettura e scrittura
280	640	323	803	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	28A3	10403	Ripetizione dei 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

6.1 Variabili comuni

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec.			
0A	0	0	Attivazione modalità Broadcast 0x44BB = attivazione funzione broadcast 0x55AA = disattivazione funzione broadcast	0	w
1A	1	1	PV: variabile misurata Nota: Quando viene rilevato un errore di misura lo strumento invia: -10000 = Underrange della misura 10000 = Overrange della misura 10001 = Overflow del convertitore Analogico/Digitale 10003 = Variabile non disponibile	dp	r
2A	2	2	Numero di decimali della variabile misurata	0	r
3A	3	3	Set point operativo (valore)	dP	r
4A	4	4	Potenza di uscita 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	Selezione Set Point attivo 0 SP 1 SP 2 2 SP 3 3 SP 4	0	r/w
6A	6	6	SP Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w
7A	7	7	SP 2 Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w
8A	8	8	SP 3 Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w
9A	9	9	SP 4 Campo: SPLL ÷ SPLH	dP	r/w

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec.			
10A	A	10	Stato degli allarmi 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	Stato delle uscite (fisiche) Word gestita a bit: bit 0 Stato uscita 1; bit 1 Stato uscita 2; bit 3 Stato uscita 3; bit 4 ÷ 15 Riservati.	0	r
12A	C	12	Stato del regolatore 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 ÷ 7 Riservato; bit 8 Soft start in esecuzione; bit 9 Rampa su SP (UP o Down) in esecuzione; bit 10 Ritardo alla partenza (od) in esecuzione; bit 11 Riservato; bit 12 Stato della misura (0 = OK; 1 = in errore); bit 13 ÷ 15 Riservati.	0	r
13A	D	13	Reset degli allarmi 0 Non resettati; 1 Resettati.	0	r/w
14A	E	14	Tacitazione allarmi 0 Non tacitati 1 Tacitati	0	r/w
15A	F	15	Stato del regolatore 0 Automatico 1 Manuale 2 Stand-By	0	r/w
16A	10	16	Set point temporaneo (da seriale) Campo: SPLL ÷ SPLH Nota: Il set point temporaneo non viene memorizzato.	dP	r/w
17A	11	17	Attivazione Autotuning 0 Disattivato 1 Attivato	0	r/w
18A	12	18	Potenza di uscita (in %) utilizzata in presenza di errore di misura Campo: -100 ÷ 100% Nota: Il dato non viene memorizzato.	0	r/w
19A	13	19	Caricamento parametri di default -481 Comando per caricamento configurazione default di fabbrica tipo FULL (<i>FULL</i>) -418 comando per caricamento configurazione default di fabbrica tipo SPEED (<i>SPEd</i>)	0	r/w
20A	14	20	Codice identificativo tabella parametri Campo: 0 ÷ 65535 Nota: La word è composta da 2 parti distinte: - byte inferiore: Versione della tabella parametri; - byte superiore: Versione del protocollo.	0	r
21A	15	21	Codice identificativo dello strumento 35 KR7; 36 KM7; 37 KX7.	0	r
22A	1A	26	Tempo mancante alla fine del segmento di programma in esecuzione Campo: 0 ÷ 9959 (hh.mm o mm.ss) Nota: Quando il programma non è attivo, il valore restituito è 0.	0	r
23A	1B	27	Richiesta di avvio dell'autotuning manuale in sospenso per od o Soft-start Campo: 0 Nessuna richiesta in sospenso in attesa di esecuzione; 1 Richiesta in sospenso in attesa di esecuzione.	0	r

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec.			
24A	1C	28	Richiesta di avvio dell'autotuning sospeso per la modifica del setpoint, per od o Soft-start Campo: 0 Nessuna richiesta in sospeso in attesa di esecuzione; 1 Richiesta in sospeso in attesa di esecuzione.	0	r
25A	1D	29	% velocità attuale	0	r
26A	31	49	Comando start/stop uscita SPEED Campo: 0 Stop; 1 Start	0	r/w
27A	32	50	Fase taratura uscita SPEED da tastiera Campo: 0 no; 1 wait; 2 ON; 3 END.	0	r
28A	33	51	Fase taratura uscita SPEED da comando seriale Campo: 0 no; 1 wait; 2 ON; 3 END.	0	r/w
29A	34	52	Speed attiva Campo: 0 Sd.t1; 1 Sd.t2; 2 Sd.t3; 3 Sd.t4.	0	r
30A	35	53	Tipo configurazione strumento Campo: 0 FULL (<i>FULL</i>); 1 SPEED (<i>SPEd</i>).	0	r

6.2 Variabili di compatibilità coi vecchi strumenti Ascon Tecnologico (prima della serie K_7)

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec.			
1B	0200	512	PV: variabile misurata Come indirizzo modbus 1	dP	r
2B	0201	513	Numero di decimali della variabile misurata Come indirizzo modbus 2	0	r
3B	0202	514	Potenza di uscita Come indirizzo modbus 4	2	r
4B	0203	515	Potenza disponibile sull'uscita riscaldante Campo: 0 ÷ 10000 (%)	2	r
5B	0204	516	Potenza disponibile sull'uscita raffreddante Campo: 0 ÷ 10000 (%)	2	r
6B	0205	517	Stato dell'allarme 1 0 OFF; 1 ON	0	r
7B	0206	518	Stato dell'allarme 2 0 OFF; 1 ON	0	r
8B	0207	519	Stato dell'allarme 3 0 OFF; 1 ON	0	r
9B	0208	520	Set point operativo Come indirizzo modbus 3	dp	r
10B	020A	522	Stato dell'allarme LBA 0 OFF; 1 ON	0	r
11B	020E	526	Stato dell'allarme di sovraccarico (Overload) 0 OFF; 1 ON	0	r
12B	020F	527	Stato del regolatore 0 Stand-by 1 Auto 2 Tuning 3 Manuale	0	r

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec.			
13B	0224	548	Stato/Comando remoto uscita 1 Campo: 0 OFF; 1 ON. Nota: Attivo solo quando l'uscita relativa non è utilizzata dal regolatore (o1F = nonE), Il dato non viene memorizzato.	0	r/w
14B	0225	549	Stato/Comando remoto uscita 2 Campo: 0 OFF; 1 ON Nota: Attivo solo quando l'uscita relativa non è utilizzata dal regolatore (o2F = nonE), Il dato non viene memorizzato.	0	r/w
15B	0226	550	Stato/Comando remoto uscita 3 Campo: 0 OFF; 1 ON. Nota: Attivo solo quando l'uscita relativa non è utilizzata dal regolatore (o3F = nonE), Il dato non viene memorizzato.	0	r/w
16B	0240	576	Stato ingresso digitale 1 Campo: 0 OFF; 1 ON. Nota: Lo stato dell'ingresso digitale 1 può essere letto da seriale anche se l'ingresso non è utilizzato dal regolatore.	0	r
17B	0241	577	Stato ingresso digitale 2 Campo: 0 OFF; 1 ON Nota: Lo stato dell'ingresso digitale 2 può essere letto da seriale anche se l'ingresso non è utilizzato dal regolatore.	0	r
18B	0244	580	Stato del Programma 0 Non configurato; 1 Reset (fermo); 2 Run; 3 Hold; 4 Wait (sistema); 5 End (sistema); 6 Hold + Wait (sistema); 7 Continua	0	r/w
19B	0245	581	Stato del Timer 0 Non configurato; 1 Reset (fermo); 2 Run; 3 Hold; 4 End (solo in lettura).	0	r/w
20B	0246	582	Step in esecuzione del programma 0 Programma non attivo; 1 Rampa step 1; 2 Stasi step 1; 3 Rampa step 2; 4 Stasi step 2; 5 Rampa step 3; 6 Stasi step 3; 7 Rampa step 4; 8 Stasi step 4; 9 Fine (END).	0	r
21B	0247	583	Tempo mancante alla fine del programma Campo: 0 ÷ 65535 (minuti se [96] Pru = hh.mm, secondi se [96] Pru = mm.ss). Nota: Con programma non attivo restituisce 0.	2	r
22B	248	584	Stato Eventi del programmatore 0 E1 = 0 E2 = 0; 1 E1 = 1 E2 = 0; 2 E1 = 0 E2 = 1; 3 E1 = 1 E2 = 1.	0	r
23B	249	585	Tempo rimanente alla fine della temporizzazione Campo: 0 ÷ 65535 (ore se [91] tru = hh.mm, minuti se [91] tru = mm.SS), 0 ÷ 9959 (decimi di secondo se [91] tru = SSS.d). Nota: Col timer non attivo restituisce 0	2 1	r r

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec.			
24B	24A	586	Wattmetro Il significato di questo parametro è definito dall'impostazione del parametro Co.ty. Co.ty = 0 OFF Co.ty = 1/2 Tempo di funzionamento in giorni; Co.ty = 3/4 Tempo di funzionamento in ore; Co.ty = 5/6 Tempo con relè di regolazione attivo in giorni; Co.ty = 7/8 Tempo con relè di regolazione attivo in ore.	0	r
25B	24B	587	Durata prima rampa del programma Campo: 0 ÷ 9999 s	0	r
26B	24C	588	Giorni contati con il regolatore alimentato Campo: 0 ÷ 9999	0	r
27B	250	592	Potenza erogata quando lo strumento è in modalità manuale Campo: -10000 ÷ 10000 (%)	2	r/w

6.3 Identificativi strumento

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec..			
Identificativo strumento					
1	800	2048	Riservato	0	r
...	0	r
8	807	2055	Riservato	0	r
Revisione firmware strumento – in formato ASCII Esempio: revisione r4.35					
9	808	2056	Revisione firmware 1 - Parte alta Esempio: 0x7234 - 'r4'	0	r
10	809	2057	Revisione firmware 2 – Parte bassa Esempio: 0x3335 - '35'	0	r
Codice di Prodotto					
11	80A	2058	Tipo strumento - 1 Campo: 0x4B = 'K'	0	r
12	80B	2059	Tipo strumento - 2 Campo: 0x4D = 'M' - KM 0x52 = 'R' - KR 0x58 = 'X' - KX	0	r
13	80C	2060	Tipo strumento - 3 Campo: 0x37 = '7' - KM7, KR7, KX7	0	r
14	80D	2061	Funzioni a richiesta Campo: 0x2D = '.' - Nessuna funzione 0x54 = 'T' - Temporizzatore 0x50 = 'P' - Temporizzatore+Programmatore	0	r
15	80E	2062	Alimentazione Campo: 0x48 = 'H' - 110 ÷ 240 Vac/Vdc 0x4C = 'L' - 24 Vac/Vdc 0x4X = 'U' - 24 ÷ 240 Vac/Vdc	0	r
16	80F	2063	Ingresso di misura 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	Uscita SPEED Campo: 0x53 = 'S' - Uscita PWM per pilotaggio motore 24 Vdc 4A	0	r
18	811	2065	Uscita 1 Campo: 0x2D = '.' - Non presente 0x4D = 'M' - Relè per comando servomotore 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
19	812	2066	Uscita 2 Campo: 0x2D = '.' - Non presente 0x4D = 'M' - Relè per comando servomotore 0x4F = 'O' - SSR 0x52 = 'R' - Relè	0	r
20	813	2067	Uscita 3 Campo: 0x44 = 'D' - Ingresso digitale/uscita	0	r
21	814	2068	Comunicazione seriale (solo KR7) Campo: 0x2D = '.' - TTL 0x53 = 'S' - Rs485 Modbus + TTL Modbus	0	r

N°	Indirizzo		Descrizione	Decimali	r/w
	Hex	Dec..			
22	815	2069	Tipo di terminali Campo: 0x2D = 'J' - 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	Riservato	0	r
...		
38	825	2085	Riservato	0	r
Numero di serie Esempio: Numero di serie 1.237.422=0x12E1AE					
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
Data di taratura Esempio: 28 gennaio 2016					
43	82A	2090	Giorno Esempio: 28	0	r
44	82B	2091	Mese Esempio: 1	0	r
45	82C	2092	Anno Esempio: 2016	0	r

6.4 Programmazione parametri della modalità FULL (FULL): indirizzi da 280 hex (640 dec) e da 2800 hex (10240 dec)

6.4.1 Gruppo τ inP - Parametri relativi agli ingressi

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
1	5Er5	280 2800	640 10240	Tipo di ingresso Modello C (Pt100, Pt1000)	0 TC J (-50 ÷ +1000°C/-58 ÷ +1832°F); 1 TC K (-50 ÷ +1370°C/-58 ÷ +2498°F); 2 TC S (-50 ÷ +1760°C/-58 ÷ +3200°F); 3 TC R (-50 ÷ +1760°C/-58 ÷ +3200°F); 4 TCT (-70 ÷ +400°C/-94 ÷ +752°F); 5 Exergen IRS J (-46 ÷ +785°C/-50 ÷ +1445°F); 6 Exergen IRS K (-46 ÷ +785°C/-50 ÷ +1445°F); 7 RTD Pt 100 (-200 ÷ +850°C/-328 ÷ +1562°F); 8 RTD Pt 1000 (-200 ÷ +500°C/-328 ÷ +932°F); 9 0.60 0 ÷ 60 mV, 10 12.60 12 ÷ 60 mV, 11 0.20 0 ÷ 20 mA, 12 4.20 4 ÷ 20 mA, 13 0.5 0 ÷ 5 V, 14 1.5 1 ÷ 5 V, 15 0.10 0 ÷ 10 V, 16 2.10 2 ÷ 10 V	0	r/W
				Tipo di ingresso Modello E (PTC, NTC)	0 TC J (-50 ÷ +1000°C/-58 ÷ +1832°F); 1 TC K (-50 ÷ +1370°C/-58 ÷ +2498°F); 2 TC S (-50 ÷ +1760°C/-58 ÷ +3200°F); 3 TC R (-50 ÷ +1760°C/-58 ÷ +3200°F); 4 TCT (-70 ÷ +400°C/-94 ÷ +752°F); 5 Exergen IRS J (-46 ÷ +785°C/-50 ÷ +1445°F); 6 Exergen IRS K (-46 ÷ +785°C/-50 ÷ +1445°F); 7 PTC (-55 ÷ 150°C/-67 ÷ 302°F); 8 NTC (-50 ÷ 110°C/-58 ÷ 230°F); 9 0.60 0 ÷ 60 mV, 10 12.60 12 ÷ 60 mV, 11 0.20 0 ÷ 20 mA, 12 4.20 4 ÷ 20 mA, 13 0.5 0 ÷ 5 V, 14 1.5 1 ÷ 5 V, 15 0.10 0 ÷ 10 V, 16 2.10 2 ÷ 10 V		

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
2	dP	281	641	N° di decimali (ingressi lineari)	0 ÷ 3	0	r/w
		2801	10241	N° di decimali (da sensore)	0 ÷ 1		
3	SSC	282 2802	642 10242	Inizio scala ingressi lineari	-1999 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
4	FSc	283 2803	643 10243	Fondo scala ingressi lineari	-1999 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
5	unit	284 2804	644 10244	Unità di misura della temperatura	0 C °C 1 F °F	0	r/w
6	FIL	285 2805	645 10245	Filtro digitale sull'ingresso misura <i>Nota:</i> Questo filtro influisce sulla regolazione, sulla ritrasmissione PV e sull'azione degli allarmi.	0 oFF 1 ÷ 200 (secondi)	1	r/w
7	inE	286 2806	646 10246	Comportamento dello strumento in caso di errore di misura	0 our Over and under range 1 or Over range 2 ou Under range	0	r/w
8	oPE	287 2807	647 10247	Potenza in uscita in caso di errore di misura (% dell'uscita)	-100 ÷ 100 %	0	r/w
9	IO3F	288 2808	648 10248	Funzione dell'I/O 3	0 dG2c Ingresso digitale 2 per contatti puliti; 1 dG2U Ingresso digitale 2 per contatti in tensione; 2 on Alimentazione trasmettitore; 3 out3 Uscita 3 (uscita digitale out 3).	0	r/w
10	rEc5	289 2809	649 10249	Abilitazione ricette (temperatura + velocità)	0 no; 1 Yes.	0	r/w
11	dIF1	28A 280A	650 10250	Funzione ingresso digitale 1	0 nonE Nessuna funzione; 1 AAc Reset Allarmi [stato]; 2 ASi Riconoscimento Allarmi (ACK) [stato]; 3 hoLd Hold del valore misurato [stato]; 4 Stby Modo Stand-by [stato]; 5 oPLo Modo manuale (Open Loop) [stato]; 6 hEco Heat + SP, Cool + SP2 [stato]; 7 Strt Timer run/hold/reset [transizione]; 8 t.run Timer run [transizione]; 9 t.rES Timer reset [transizione]; 10 t.r.h Timer run/hold [stato]; 11 t.r.r Timer run/reset [stato]; 12 t.r.r.b Timer run/reset con blocco a fine conteggio;	0	r/w
12	dIF2	28B 280B	651 10251	Funzione ingresso digitale 2	13 P.run Run del programma [transizione]; 14 P.rES Reset del programma [transizione]; 15 P.r.h.t Hold del programma [transizione]; 16 P.r.h.S Run/hold del programma [stato]; 17 P.r.r Run/reset del programma [stato]; 18 Sdr.S SPEED/TIME run/stop [stato]; 19 Sdr.t SPEED/TIME run/stop [transizione]; 20 ch.SP Selezione sequenziale del set point [transizione]; 21 ch.Sd Selezione sequenziale velocità [transizione]; 22 SP14 Selezione binaria del set point; 23 Sd14 Selezione binaria della velocità.		
13	dIR	28C 280C	652 10252	Azione degli ingressi digitali (DI2 solo se configurato)	0 DI1 azione diretta, DI2 azione diretta 1 DI1 azione inversa, DI2 azione diretta 2 DI1 azione diretta, DI2 azione inversa 3 DI1 azione inversa, DI2 azione inversa	0	r/w

6.4.2 Gruppo OUT - Parametri relativi alle uscite

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
14	$o1F$	28D 280D	653 10253	Funzione uscita 1	0 nonE Uscita non utilizzata 1 H.rEG Uscita di riscaldamento, se cont = 3P riscaldamento (controllo valvola): Apri 2 c.rEG Uscita di raffreddamento, se cont = 3P Raffreddamento (controllo valvola): Apri 3 AL Uscita allarme 4 t.out Uscita timer 5 t.HoF Uscita timer – Nello stato di Hold l'uscita viene posta sempre ad oFF 6 P.End Segnalazione fine programma 7 P.HLd Programma in hold 8 P.uit Programma in wait 9 P.run Programma in run 10 P.Et1 Programma Evento 1 11 P.Et2 Programma Evento 2 12 or.bo Indicazione Out of range o burnout 13 P.FAL Indicazione errore alimentazione 14 bo.PF Indicazione di burnout o errore alimentazione 15 St.bY Strumento in stand-by 16 dif1 Uscita ripete lo stato dell'ingresso DI1 17 dif2 Uscita ripete lo stato dell'ingresso DI2 18 On Uscita tenuta fissa a on 19 riSP Richiesta di ispezione	0	r/w
15	$o1AL$	28E 280E	654 10254	Allarmi associati all'uscita 1	0 ÷ 63 +1 Allarme 1 +2 Allarme 2 +4 Allarme 3 +8 Allarme di Loop break +16 Rottura sensore +32 Sovraccarico uscita 3	0	r/w
16	$o1Ac$	28F 280F	655 10255	Azione Uscita 1	0 dir Azione diretta 1 rEU Azione inversa 2 dir.r Diretta con LED invertito 3 ReU.r Inversa con LED invertito	0	r/w
17	$o2F$	290 2810	656 10256	Funzione dell'uscita 2	Vedere i valori del parametro [14] o1F	0	r/w
18	$o2AL$	291 2811	657 10257	Allarmi associati all'uscita 2	Vedere i valori del parametro [15] o1AL	0	r/w
19	$o2Ac$	292 2812	658 10258	Azione Uscita 2	Vedere i valori del parametro [16] o1Ac	0	r/w
20	$o3F$	293 2813	659 10259	Funzione dell'uscita 3	Vedere i valori del parametro [14] o1F tranne le opzioni 16, 17, 18 e 19	0	r/w
21	$o3AL$	294 2814	660 10260	Allarmi associati all'uscita 3	Vedere i valori del parametro [15] o1AL	0	r/w
22	$o3Ac$	295 2815	661 10261	Azione Uscita 3	Vedere i valori del parametro [16] o1Ac	0	r/w

6.4.3 Gruppo AL1 - Parametri relativi all'allarme 1

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
23	$AL1E$	296 2816	662 10262	Tipo allarme AL1	0 nonE Non utilizzato 1 LoAb Allarme assoluto di minima 2 HiAb Allarme assoluto di massima 3 LHAo Allarme di banda assoluto ON se fuori banda 4 LHAi Allarme di banda assoluto ON se in banda 5 SE.br Rottura sensore di ingresso 6 LodE Allarme di minima in deviazione (relativo) 7 HidE Allarme di massima in deviazione (relativo) 8 LHdo Allarme di banda relativa ON se fuori banda 9 LHdi Allarme di banda relativo ON se in banda	0	r/w
24	$Ab1$	297 2817	663 10263	Funzionamento allarme AL1	0 ÷ 15 +0 Nessuna funzione +1 Non attivo all'accensione +2 Allarme memorizzato (azzerabile manualmente) +4 Allarme tacitabile +8 Allarme relativo mascherato al cambio di Set point	0	r/w

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
25	AL1L	298 2818	664 10264	- Per allarme Alto/Basso, AL1L è l'inizio scala soglia AL1; - Per gli allarmi di banda, AL1L è la soglia inferiore dell'allarme	-1999 ÷ AL1H (E.U.)	dP	r/w
26	AL1H	299 2819	665 10265	- Per allarme Alto/Basso, AL1H è la fine scala soglia AL1; - Per gli allarmi di banda, AL1H è la soglia superiore dell'allarme	AL1L ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
27	AL1	29A 281A	666 10266	Soglia allarme AL1	AL1L ÷ AL1H (E.U.)	dP	r/w
28	HAL1	29B 281B	667 10267	Istersi AL1	1 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
29	AL1d	29C 281C	668 10268	Ritardo di attivazione AL1	0 oFF 1 ÷ 9999 (s)	0	r/w
30	AL1o	29D 281D	669 10269	Abilitazione Allarme AL1 in Stand-by e in condizione di Fuori scala	0 AL1 disabilitato in Stand by e Fuori scala 1 AL1 abilitato in Stand by 2 AL1 abilitato in Fuori scala 3 AL1 abilitato in Stand by e Fuori scala	0	r/w

6.4.4 Gruppo ²AL2 - Parametri relativi all'allarme 2

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
31	AL2t	29E 281E	670 10270	Tipo allarme AL2	Vedere i valori del parametro [23] AL1t	0	r/w
32	Ab2	29F 281F	671 10271	Configurazione funzionamento allarme AL2	Vedere i valori del parametro [24] Ab2	0	r/w
33	AL2L	2A0 2820	672 10272	- Per allarme Alto/Basso, AL2L è l'inizio scala soglia AL2; - Per gli allarmi di banda, AL2L è la soglia inferiore dell'allarme	-1999 ÷ AL2H (E.U.)	dP	r/w
34	AL2H	2A1 2821	673 10273	- Per allarme Alto/Basso, AL2H è la fine scala soglia AL2; - Per gli allarmi di banda, AL2H è la soglia superiore dell'allarme	AL2L ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
35	AL2	2A2 2822	674 10274	Soglia allarme AL2	AL2L ÷ AL2H (E.U.)	dP	r/w
36	HAL2	2A3 2823	675 10275	Istersi AL2	Vedere i valori del parametro [28] HAL1	dP	r/w
37	AL2d	2A4 2824	676 10276	Ritardo AL2	Vedere i valori del parametro [29] AL1d	0	r/w
38	AL2o	2A5 2825	677 10277	Abilitazione Allarme AL2 in Stand-by e in condizione di Fuori scala	Vedere i valori del parametro [30] AL1o	0	r/w

6.4.5 Gruppo ²AL3 - Parametri relativi all'allarme 3

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
39	AL3t	2A6 2826	678 10278	Tipo allarme AL3	Vedere i valori del parametro [23] AL1t	0	r/w
40	Ab3	2A7 2827	679 10279	Configurazione funzionamento allarme AL3	Vedere i valori del parametro [24] Ab2	0	r/w
41	AL3L	2A8 2828	680 10280	- Per allarme Alto/Basso, AL3L è l'inizio scala soglia AL3; - Per gli allarmi di banda, AL3L è la soglia inferiore dell'allarme	-1999 ÷ AL3H (E.U.)	dP	r/w
42	AL3H	2A9 2829	681 10281	- Per allarme Alto/Basso, AL3H è la fine scala soglia AL3; - Per gli allarmi di banda, AL3H è la soglia superiore dell'allarme	AL3L ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
43	AL3	2AA 282A	682 10282	Soglia allarme AL3	AL3L ÷ AL3H (E.U.)	dP	r/w

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
44	HAL3	2AB 282B	683 10283	Istersi AL3	Vedere i valori del parametro [28] HAL1	dP	r/w
45	AL3d	2AC 282C	684 10284	Ritardo AL3	Vedere i valori del parametro [29] AL2d	0	r/w
46	AL3o	2AD 282D	685 10285	Abilitazione Allarme AL3 in Stand- by e in condizione di Fuori scala	Vedere i valori del parametro [30] AL1o	0	r/w

6.4.6 Gruppo SPEED - Parametri relativi all'uscita controllo velocità

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
47	SPdP	2AE 282E	686 10286	Comportamento uscita all'accensione	0 AS.Pr: Riprende il valore che aveva allo spegnimento 1 OFF.A: Riparte con velocità 0 ed aspetta un comando 2 OFF.b: Riparte con velocità 0 ed aspetta che la misura entri in banda		r/w
48	SPdb	2AF 282F	687 10287	Banda attivazione uscita velocità	0 oFF 1 ÷ 9999 (E.U.)		r/w
49	SPdt	2B0 2830	688 10288	Unità ingegneristica usata per la velocità	0 Perc 1 tinE 2 E.U.		r/w
50	SddF	2B1 2831	689 10289	Numero di decimali per SPEED	0 ÷ 3		r/w
51	SPdr	2B2 2832	690 10290	Impostazione del tempo/velocità rilevato/a con uscita 100%	Se Spd.t = tempo: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss) Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	2 Sd.dF	r/w
52	nSPd	2B3 2833	691 10291	Numero di velocità utilizzate	1 ÷ 4	0	r/w
53	Sdt1	2B4 2834	692 10292	Velocità/tempo 1	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%) Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss) Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	0 2 Sd.dF	r/w
54	Sdt2	2B5 2835	693 10293	Velocità/tempo 2	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%) Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss) Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	0 2 Sd.dF	r/w
55	Sdt3	2B6 2836	694 10294	Velocità/tempo 3	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%) Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss) Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	0 2 Sd.dF	r/w
56	Sdt4	2B7 2837	695 10295	Velocità/tempo 4	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%) Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss) Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	0 2 Sd.dF	r/w
57	RSdt	2B8 2838	696 10296	Velocità/tempo attivo	1 ÷ 4	0	r/w
58	SdcR	2B9 2839	697 10297	Auto-calibrazione tempo minimo	Yes No	0	r

6.4.7 Gruppo LBA - Parametri Allarme Loop Break (LBA)

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
59	LbAt	2BA 283A	698 10298	Tempo per allarme LBA	0 oFF 1 ÷ 9999 (s)	0	r/w
60	LbSt	2BB 283B	699 10299	ΔT per LBA durante il soft start	0 oFF 1 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
61	LbAS	2BC 283C	700 10300	ΔT per LBA	1 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
62	LbcR	2BD 283D	701 10301	Condizione di attivazione LBA	0 uP: Attivo per Pout = 100% 1 dn: Attivo per Pout = -100% 2 both: Attivo in entrambi i casi	0	r/w

6.4.8 Gruppo REG - Parametri relativi alla regolazione

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Decimale	r/w
		Hex	Dec				
63	cont	2BE 283E	702 10302	Tipo di regolazione: Se configurata almeno una uscita di riscaldamento ed una di raffreddamento	0 Pid: PID (heat and/or cool) 1 nr: Controllo ON/OFF caldo/freddo con zona neutra	0	r/w
				Tipo di regolazione: Se configurate solo uscite di riscaldamento o di raffreddamento e non è prevista valvola 3 punti	0 Pid: PID (heat and/or cool) 1 On.FA: ON/OFF con isteresi asimmetrica 2 On.FS: ON/OFF con isteresi simmetrica		
				Tipo di regolazione: Se configurate solo uscite di riscaldamento o di raffreddamento ed è prevista valvola 3 punti	0 Pid: PID (heat and/or cool) 1 On.FA: ON/OFF con isteresi asimmetrica 2 On.FS: ON/OFF con isteresi simmetrica 3 3Pt: contr. valvola a 3 punti anello aperto (no feedback)		
64	Auto	2BF7 283F	703 10303	Selezione Auto tuning	-4 Autotuning oscillatorio con avvio dopo Soft Start e al cambio Set Point -3 Autotuning oscillatorio con avvio manuale -2 Autotuning oscillatorio con avvio alla 1 ^a accensione -1 Autotuning oscillatorio con avvio ad ogni accensione 0 Non abilitato 1 Autotuning Fast con avvio ad ogni accensione 2 Autotuning Fast con avvio alla 1 ^a accensione 3 Autotuning Fast con avvio manuale 4 Autotuning Fast con avvio all'accensione e cambi SP 5 Autotuning a selezione automatica con avvio ad ogni accensione 6 Autotuning a selezione automatica con avvio alla 1 ^a accensione soltanto 7 Autotuning a selezione automatica con avvio manuale 8 Autotuning a selezione automatica con avvio al cambio di Set point	0	r/w
65	tunE	2C0 2840	704 10304	Avvio manuale dell'Autotuning Nota: r/w se autotuning a partenza manuale, solo r negli altri casi	0 oFF: Autotuning non attivo 1 on: Autotuning attivo	0	r/w
66	HSEt	2C1 2841	705 10305	Isteresi regolazione ON/OFF	0 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
67	cPdt	2C2 2842	706 10306	Tempo protezione compressore	0 oFF 1 ÷ 9999 (s)	0	r/w
68	Pb	2C3 2843	707 10307	Banda proporzionale	1 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w
69	t _i	2C4 2844	708 10308	Tempo integrale	0 oFF 1 ÷ 9999 (s) 10000: inF	0	r/w
70	t _d	2C5 2845	709 10309	Tempo derivativo	0 oFF 1 ÷ 9999 (s)	0	r/w
71	Fuoc	2C6 2846	710 10310	Fuzzy overshoot control	0 ÷ 100	2	r/w
72	t _{cH}	2C7 2847	711 10311	Tempo di ciclo uscita riscaldamento	10 ÷ 1300 (s)	1	r/w
73	rcG	2C8 2848	712 10312	Rapporto potenza riscaldante/potenza raffreddante	1 ÷ 9999	2	r/w
74	t _{cc}	2C9 2849	713 10313	Tempo di ciclo uscita raffreddamento	1 ÷ 1300 (s)	1	r/w
75	rS	2CA 284A	714 10314	Reset manuale (precarica azione integrale)	-1000 ÷ +1000 (%)	1	r/w
76	St _{rt}	2CB 284B	715 10315	Tempo corsa servomotore	5 ÷ 300 secondi	0	r/w
77	dbS	2CC 284C	716 10316	Banda morta servomotore	0 ÷ 100%	1	r/w
78	oPL	2CD 284D	717 10317	Minima potenza di uscita	-100 ÷ oP.H (%)	0	r/w
79	oPH	2CE 284E	718 10318	Massima potenza di uscita	oP.L ÷ 100 (%)	0	r/w
80	od	2CF 284F	719 10319	Ritardo alla partenza	0 oFF 1 ÷ 99.59 (hh.min)	0	r/w
81	St _P	2D0 2850	20 10320	Limite della potenza di uscita durante il Soft Start	-100 ÷ +100 (%)	0	r/w

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
82	55t	2D1 2851	723 10321	Durata della funzione Soft start	0 Funzione non utilizzata 001 ÷ 759 hh.mm 800 Soft start sempre attivo	2	r/w
83	55tH	2D2 2852	722 10322	Soglia di disattivazione soft start	-2000 oFF -1999 ÷ 9999 (E.U.)	dP	r/w

6.4.9 Gruppo \mathcal{P}_{SP} - Parametri relativi al Set Point

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
84	nSP	2D3 2853	723 10323	Numero dei Set Point utilizzati	1 ÷ 4	0	r/w
85	SPLL	2D4 2854	724 10324	Limite minimo impostabile per il Set Point	Da -1999 a SPLH	dP	r/w
86	SPLH	2D5 2855	725 10325	Limite massimo impostabile per il Set Point	Da SPLL a 9999	dP	r/w
87	SP	2D6 2856	726 10326	Set point 1	Da SPLL a SPLH	dP	r/w
88	SP 2	2D7 2857	727 10327	Set point 2	Da SPLL a SPLH	dP	r/w
89	SP 3	2D8 2858	728 10328	Set point 3	Da SPLL a SPLH	dP	r/w
90	SP 4	2D9 2859	729 10329	Set point 4	Da SPLL a SPLH	dP	r/w
91	RSP	2DA 285A	730 10330	Seleziona il Set Point attivo	0 SP 1 SP 2 2 SP 3 3 SP 4	0	r/w
92	SP_rE	2DB 285B	731 10331	Tipo di Set Point remoto	0 RSP: Il valore da seriale è usato come Set Point remoto 1 trin: Il valore verrà aggiunto al Set Point locale selezionato con A.SP e la somma diventa il Set Point operativo 2 PErc: Il valore verrà scalato sullo span di ingresso e il risultato diventa il Set Point operativo	0	r/w
93	SP_Lr	2DC 285C	732 10332	Selezione Set point locale o remoto	0 Loc: locale 1 rEn: remoto	0	r/w
94	SP_u	2DD 285D	733 10333	Velocità di variazione applicata ad incrementi del Set Point (ramp UP)	1 ÷ 9999 unità/minuto 10000 = inF	2	r/w
95	SP_d	2DE 285E	734 10334	Velocità di variazione applicata a decrementi del Set Point (ramp DOWN)	1 ÷ 9999 unità/minuto 10000 = inF	2	r/w

6.4.10 Gruppo \mathcal{T}_{in} - Parametri relativi alla funzione timer

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
96	t_rF	2DF 285F	735 10335	Funzione Timer indipendente	0 NonE: Non utilizzato; 1 i.d.A: Attivazione ritardata; 2 i.u.P.d: Ritardo all'accensione; 3 i.d.d: Eccitazione passante; 4 i.P.L: Attivazione asimmetrica con avvio in OFF; 5 i.L.P: Attivazione asimmetrica con avvio in ON.	0	r/w
97	t_r.u	2E0 28607	736 10356	Unità di tempo del Timer	0 hh.nn: Ore e minuti; 1 nn.SS: Minuti e secondi; 2 Secondi e decimi di secondo.	0	r/w
98	t_r.t.1	2E1 2801	737 10337	Tempo 1	Quando [91] tr.u = 0: 1 ÷ 9959 (hh.mm)	2	r/w
					Quando [91] tr.u = 1: 1 ÷ 9959 (mm.ss)		
					Quando [91] tr.u = 2: 1 ÷ 9959 (decimi di secondo)		
99	t_r.t.2	2E2 2802	738 10338	Tempo 2	Quando [91] tr.u = 0: Da 0 (oFF) a 9959 (inF)(hh.mm)	2	r/w
					Quando [91] tr.u = 1: Da 0 (oFF) a 9959 (inF) (mm.ss)		
					Quando [91] tr.u = 2: Da 0000 (oFF) a 9959 (inF)(decimi di secondo)		
100	t_r.St	2E3 2803	739 10339	Stato del timer	0 rES: Timer reset 1 run: Timer run 2 HoLd: Timer hold	0	r/w

6.4.11 Gruppo \mathcal{P}_{rG} - Parametri relativi alle funzioni programmatore

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
101	P_{rF}	2E4 2864	740 10340	Funzione programmatore alla partenza	0 nonE Non utilizzato; 1 S.uP.d Partenza all'accensione col 1° step stand-by; 2 S.uP.S Partenza all'accensione; 3 u.diG Partenza da comando Run; 4 u.dG.d Partenza da comando Run col 1° step stand-by.	0	r/w
102	P_{rU}	2E5 2865	741 10341	Unità di tempo delle stasi	0 hh.nn Ore e minuti; 1 nn.SS Minuti e secondi.	0	r/w
103	P_{rE}	2E6 2866	742 10342	Comportamento a fine programma	0 cnt Continua; 1 SPAT Va al Set Point di SPAt; 2 St.by Va in Stand-by.	0	r/w
104	P_{rEt}	2E7 2867	743 10343	Durata fine ciclo	0 oFF; 1 ÷ 9959 minuti e secondi; inF Sempre ON.	2	r/w
105	P_{rS1}	2E8 2868	744 10344	Set point prima stasi	Da SPLL a SPHL -8000 Fine programma	dP	r/w
106	P_{rG1}	2E9 2869	745 10345	Gradiente prima rampa	1 ÷ 9999 Unità/minuto 100000 inF = Passaggio a gradino	1	r/w
107	P_{rL1}	2EA 286A	746 10346	Tempo prima stasi	0 ÷ 9959 Unità di tempo delle stasi	2	r/w
108	P_{rB1}	2EB 286B	747 10347	Banda di wait per prima stasi	0 oFF 1 ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
109	P_{rE1}	2EC 286C	748 10348	Eventi primo segmento	0000 ÷ 1111 (\bar{O} = Evento OFF, I = Evento ON)	2	r/w
110	P_{rS2}	2ED 286D	749 10349	Set point seconda stasi	Da SPLL a SPHL -8000 Fine programma	dP	r/w
111	P_{rG2}	2EE 286E	750 10350	Gradiente seconda rampa	1 ÷ 9999 Unità/minuto 100000 inF = Passaggio a gradino	1	r/w
112	P_{rL2}	2EF 286F	751 10351	Tempo seconda stasi	0 ÷ 9959 Unità di tempo delle stasi	2	r/w
113	P_{rB2}	2F0 2870	752 10352	Banda di wait per seconda stasi	0 oFF 1 ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
114	P_{rE2}	2F1 2871	753 10353	Eventi secondo segmento	0000 ÷ 1111 (\bar{O} = Evento OFF, I = Evento ON)	2	r/w
115	P_{rS3}	2F2 2872	754 10354	Set point terza stasi	Da SPLL a SPHL -8000 Fine programma	dP	r/w
116	P_{rG3}	2F3 2873	755 10355	Gradiente terza rampa	1 ÷ 9999 Unità/minuto 100000 inF = Passaggio a gradino	1	r/w
117	P_{rL3}	2F4 2874	756 10356	Tempo terza stasi	0 ÷ 9959 Unità di tempo delle stasi	2	r/w
118	P_{rB3}	2F5 2875	757 10357	Banda di wait per terza stasi	0 oFF 1 ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
119	P_{rE3}	2F6 2876	758 10358	Eventi terzo segmento	0000 ÷ 1111 (\bar{O} = Evento OFF, I = Evento ON)	2	r/w
120	P_{rS4}	2F7 2877	759 10359	Set point quarta stasi	Da SPLL a SPHL -8000 Fine programma	dP	r/w
121	P_{rG4}	2F8 2878	760 10360	Gradiente quarta rampa	1 ÷ 9999 Unità/minuto 100000 inF = Passaggio a gradino	1	r/w
122	P_{rL4}	2F9 2879	761 10361	Tempo quarta stasi	0 ÷ 9959 Unità di tempo delle stasi	2	r/w
123	P_{rB4}	2FA 287A	762 10362	Banda di wait per quarta stasi	0 oFF 1 ÷ 9999 (E.U.)	0	r/w
124	P_{rE4}	2FB 287B	763 10363	Eventi quarto segmento	0000 ÷ 1111 (\bar{O} = Evento OFF, I = Evento ON)	2	r/w
125	P_{rSt}	2FC 287C	764 10364	Stato del programma	0 rES Reset del programma; 1 run Start del programma; 2 HoLd Hold del programma.	0	r/w

6.4.12 Gruppo $\mathcal{P}PAn$ - Parametri relativi all'interfaccia operatore

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
126	$PAS2$	2FD 287D	765 10365	Password di accesso al livello 2: Assistenza	0 oFF: Password disabilitata; 1 ÷ 200	0	r/w
127	$PAS3$	2FE 287E	766 10366	Password di accesso al livello 3: Configurazione	3 ÷ 200	0	r/w
128	$uSrb$	2FF 287F	767 10367	Funzione del tasto 	0 nonE: Non usato 1 Sd.St: RUN/STOP speed 2 SPD.S: Selezione sequenziale Speed 3 tunE: Attiva l'auto-tune 4 oPLo: Strumento in manuale 5 AAc: Reset degli allarmi 6 ASi: Tacitazione allarmi 7 ch.SP: Selezione circolare SP 8 St.bY: Strumento in stand-by 9 Str.t: Start/Stop/Reset timer 10 P.run: Program Start 11 P.rES: Program reset 12 P.r.H.r: Program run/Hold/Reset	0	r/w
129	$HdSP$	300 2880	768 10368	Variabile visualizzata sul display superiore	0 SPEd: Valore Speed attuale 1 Sd.nA: Speed selezionata 2 PV: Valore misura attuale	0	r/w
130	$LdSP$	301 2881	769 10369	Variabile visualizzata sul display inferiore	0 nonE: Nessuna visualizzazione 1 SPEd: Valore Speed attuale 2 Sd.nA: Speed selezionata 3 Pou: Potenza di uscita 4 SPF: Set Point finale 5 SPo: Set point operativo 6 AL1: Soglia allarme 1 7 AL2: Soglia allarme 2 8 AL3: Soglia allarme 3 9 Pr.tu: Conteggio crescente stasi attuale programma 10 Pr.td: conteggio decrescente stasi attuale programma 11 Pt.tu: conteggio crescente tempo totale del programma 12 Pt.td: conteggio decrescente tempo totale del programma 13 ti.uP: Conteggio crescente tempo del timer 14 ti.du: Conteggio decrescente tempo del timer 15 PErc: Percentuale della potenza di uscita durante il soft start 16 PoS: Posizione valvola servomotore	0	r/w
131	$d uL$	302 2882	770 10370	Colore del display	0 Il display cambia di colore in funzione della deviazione 1 Display fisso rosso 2 Display fisso verde 3 Display fisso arancio	0	r/w
132	RdE	303 2883	771 10371	Valore di scostamento per la gestione colori del display	1 ÷ 9999	Dp	r/w
133	$d iSt$	304 2884	772 10372	Time out spegnimento display	0 oFF: Display sempre attivo; 1 ÷ 9959 (mm.ss)	2	r/w
134	$F iLd$	305 2885	773 10373	Filtro sul valore visualizzato	0 oFF: filtro disabilitato; 00.1 ÷ 20.0 (s)	Dp	r/w
135	$b uF$	306 2886	774 10374	Funzione del bargraph (solo KX7)	0 none: Nessuna visualizzazione 1 Po.h: Velocità impostata per uscita SPEED 2 Pou: Potenza d'uscita 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
136	$dSPu$	307 2887	775 10375	Stato dello strumento all'alimentazione	0 AS.Pr: Riparte come si è spento 1 Auto: Parte in automatico 2 oP.O: Parte in manuale con potenza di uscita pari a 0 3 St.bY: Parte in stand-by	0	r/w
137	$oP rE$	308 2888	776 10376	Abilitazione modi operativi	0 ALL: Tutti i modi sono selezionabili col parametro $oP rE$; 1 Au.oP: Automatico/manuale (oPLo) selezionabili con $oP rE$; 2 Au.Sb: Solo i modi Auto e Stand-by selezionabili con $oP rE$.	0	r/w
138	$oP rE$	309 2889	777 10377	Selezione modo operativo	0 Auto: Modo Auto 1 oPLo: Modo Manuale 2 St.bY: ModoStand by	0	r/w

6.4.13 Gruppo \mathcal{J}_{SER} - Parametri relativi all'interfaccia seriale

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
139	<i>Addr</i>	30A 288A	778 10378	Indirizzo strumento	0 oFF 1 ÷ 254	0	r/w
140	<i>baud</i>	30B 288B	779 10379	Velocità della linea (baud rate)	0 2400: 2400 baud 1 9600: 9600 baud 2 19.2: 19200 baud 3 38.4: 38400 baud	0	r/w

6.4.14 Gruppo \mathcal{J}_{CON} - Parametri relativi ai consumi (Wattmetro)

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
141	<i>Co.ty</i>	30C 288C	780 10380	Tipo di conteggio	0 oFF: Non utilizzato 1 Totalizzatore dei giorni lavorati 2 Totalizzatore delle ore lavorate 3 Totalizzatore dei giorni lavorati con Stand-by al raggiungimento della soglia di [142] h.Job 4 Totalizzatore delle ore lavorate con soglia con Stand-by al raggiungimento della soglia di [142] h.Job 5 Totalizzatore dei giorni lavorati dal relè di regolazione 6 Totalizzatore delle ore lavorate dal relè di regolazione 7 Totalizzatore dei giorni lavorati dal relè di regolazione con Stand-by al raggiungimento della soglia di [142] h.Job 8 Totalizzatore delle ore lavorate dal relè di regolazione con Stand-by al raggiungimento della soglia di [142] h.Job	0	r/w
142	<i>h.Job</i>	30D 288D	781 10381	Limite ore di lavoro	0 oFF Non utilizzato 1 ÷ 999 giorni (se [141] Co.ty = 3 o 7); 1 ÷ 999 ore (se [141] Co.ty = 4 o 8).	0	r/w
143	<i>t.Job</i>	30E 288E	777 10377	Giorni totali lavorati (non resettabile)	1 ÷ 9999 giorni	0	r

6.4.15 Gruppo \mathcal{J}_{CAL} - Parametri relativi alla Calibrazione utente

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
144	<i>ALP</i>	30F 288F	783 10383	Punto inferiore calibrazione	Da -1999 a (AH.P - 10)(E.U.)	dP	r/w
145	<i>ALo</i>	310 2890	784 10384	Calibrazione Offset inferiore	-300 ÷ +300 (E.U.)	dP	r/w
146	<i>AHP</i>	311 2891	785 10385	Punto Superiore Calibrazione	Da (AL.P + 10) a 9999 (E.U.)	dP	r/w
147	<i>AHo</i>	312 2892	786 10386	Calibrazione Offset superiore	-300 ÷ +300 (E.U.)	dP	r/w

6.5 Programmazione parametri della modalità SPEED (*SPEd*): indirizzi da 280 hex (640 dec) e da 2800 hex (10240 dec)

6.5.1 Gruppo \mathcal{J}_{inP} - Parametri relativi agli ingressi

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
9	<i>IO3F</i>	288 2808	648 10248	Funzione dell'I/O 3	0 dG2c Ingresso digitale 2 per contatti puliti 1 dG2U Ingresso digitale 2 per contatti in tensione 2 on Alimentazione trasmettitore	0	r/w
11	<i>dIF1</i>	28A 280A	650 10250	Funzione ingresso digitale 1	0 nonE Nessuna funzione; 1 Sdr.S SPEED/TIME run/stop [stato]; 2 Sdr.t SPEED/TIME run/stop [transizione];	0	r/w
12	<i>dIF2</i>	28B 280B	651 10251	Funzione ingresso digitale 2	3 ch.Sd Selezione sequenziale velocità [transizione]; 4 Sd14 Selezione binaria della velocità.	0	r/w
13	<i>dIR</i>	28C 280C	652 10252	Azione degli ingressi digitali (DI2 solo se configurato)	0 DI1 azione diretta, DI2 azione diretta 1 DI1 azione inversa, DI2 azione diretta 2 DI1 azione diretta, DI2 azione inversa 3 DI1 azione inversa, DI2 azione inversa	0	r/w

6.5.2 Gruppo $^{\text{SPEED}}$ - Parametri relativi all'uscita controllo velocità

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec.				
47	$SPdP$	2AE 282E	686 10286	Comportamento uscita all'accensione	0 AS.Pr: Riprende il valore che aveva allo spegnimento 1 OFF.A: Riparte con velocità 0 ed aspetta un comando		r/w
49	$SPdt$	2B0 2830	688 10288	Unità ingegneristica usata per la velocità	0 Perc 1 tinE 2 E.U.		r/w
50	$SddF$	2B1 2831	689 10289	Numero di decimali per SPEED	0 ÷ 3		r/w
51	$SPdr$	2B2 2832	690 10290	Impostazione del tempo/velocità rilevato/a con uscita 100%	Se Spd.t = tempo: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss) Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	2 Sd.dF	r/w
52	$nSPd$	2B3 2833	691 10291	Numero di velocità utilizzate	1 ÷ 4	0	r/w
53	$Sdt1$	2B4 2834	692 10292	Velocità/tempo 1	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%)	0	r/w
					Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss)	2	
					Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	Sd.dF	
54	$Sdt2$	2B5 2835	693 10293	Velocità/tempo 2	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%)	0	r/w
					Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss)	2	
					Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	Sd.dF	
55	$Sdt3$	2B6 2836	694 10294	Velocità/tempo 3	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%)	0	r/w
					Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss)	2	
					Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	Sd.dF	
56	$Sdt4$	2B7 2837	695 10295	Velocità/tempo 4	Se Spd.t = Perc: 0 ÷ 100 (%)	0	r/w
					Se Spd.t = tinE: 00.01 ÷ 99.59 (mm.ss)	2	
					Se Spd.t = E.U.: 0 ÷ 9999 E.U.	Sd.dF	
57	$RSdt$	2B8 2838	696 10296	Velocità/tempo attivo	1 ÷ 4	0	r/w
58	$SdcP$	2B9 2839	697 10297	Auto-calibrazione tempo minimo	Yes No	0	r

6.5.3 Gruppo $^{\text{PARAM}}$ - Parametri relativi all'interfaccia operatore

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
126	$PAS2$	2FD 287D	765 10365	Password di accesso al livello 2: Assistenza	0 oFF: Password disabilitata; 1 ÷ 200	0	r/w
127	$PAS3$	2FE 287E	766 10366	Password di accesso al livello 3: Configurazione	3 ÷ 200	0	r/w
128	$usrb$	2FF 287F	767 10367	Funzione del tasto 	0 nonE: Non usato 1 Sd.St: RUN/STOP speed 2 SPD.S: Selezione sequenziale Speed	0	r/w
129	$HdSP$	300 2880	768 10368	Variabile visualizzata sul display superiore	0 SPEd: Valore Speed attuale 1 Sd.nA: Speed selezionata	0	r/w
130	$LdSP$	301 2881	769 10369	Variabile visualizzata sul display inferiore	0 nonE: Nessuna visualizzazione 1 SPEd: Valore Speed attuale 2 Sd.nA: Speed selezionata	0	r/w
131	dcL	302 2882	770 10370	Colore del display	3 Display fisso rosso 4 Display fisso verde 5 Display fisso arancio	0	r/w
133	dst	304 2884	772 10372	Time out spegnimento display	0 oFF: Display sempre attivo; 1 ÷ 9959 (mm.ss)	2	r/w

6.5.4 Gruppo $^{\text{SER}}$ - Parametri relativi all'interfaccia seriale

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
139	Rdd	30A 288A	778 10378	Indirizzo strumento	0 oFF 1 ÷ 254	0	r/w
140	$brud$	30B 288B	779 10379	Velocità della linea (baud rate)	0 2400: 2400 baud 1 9600: 9600 baud 2 19.2: 19200 baud 3 38.4: 38400 baud	0	r/w

6.5.5 Gruppo \mathcal{J}_{con} - Parametri relativi ai consumi (Wattmetro)

N.	Param.	Indirizzo		Descrizione	Valori	Deci- mali	r/w
		Hex	Dec				
141	<i>Co.ty</i>	30C 288C	780 10380	Tipo di conteggio	0 oFF: Non utilizzato 1 Totalizzatore dei giorni lavorati 2 Totalizzatore delle ore lavorate	0	r/w
142	<i>h.job</i>	30D 288D	781 10381	Limite ore di lavoro	0 oFF Non utilizzato 1 ÷ 999 giorni (se [141] Co.ty = 1); 1 ÷ 999 ore (se [141] Co.ty = 2).	0	r/w
143	<i>t.job</i>	30E 288E	777 10377	Giorni totali lavorati (non resettabile)	1 ÷ 9999 giorni	0	r



Questo manuale è di proprietà esclusiva di Ascon Technologic 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 Technologic 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 Technologic 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.

Se si sospettano errori, contattare Ascon Technologic S.r.l. all'indirizzo:

Ascon Technologic S.r.l. a socio unico
Viale Indipendenza, 56 - 27029 Vigevano (PV) Italia
Tel.: +39-0381-69871 - Fax: +39-0381-698730
www.ascontecnologic.com
support@ascontecnologic.com
info@ascontecnologic.com