

SHIMADEN MR13/FP93 驱动设置文档

<http://www.sdsmd.cn> 有产品详细资料，此驱动支持 MR13，FP93 等设备

◆ EB8000 软件设置

参数项	推荐设置	可选设置	注意事项
PLC 类型	SHIMADEN MR13/FP93		
通信口类型	RS485		
数据位	7	7 or 8	
停止位	1	1	
波特率	9600	1200-19200	
校验	E	None/Even	
PLC 站号	1	1~255	
通讯字符串格式	选择 3: @ _:_CR	0, 1 : STX_ETX_CR 2 : STX_ETX_CR LF 3 : @ _:_CR	FP93 选择 0,1
BCC 校验	选择 3: 异或校验	0, 1 : 累加 2 : 求补 3 : 异或 4 : 无块校验	

注意:
地址 018C 为通讯控制寄存器，只有设置为 1 的时候，才允许对别的寄存器进行写操作。

通讯埠设置

通讯端口 : COM 1

波特率 : 9600

数据位 : 8 Bits

校验 : None

停止位 : 1 Bit

超时 (秒) : 1.0

通讯延时 (毫秒) : 0

通讯控制符 : 0

BCC 块校验 : 0

确定

取消

◆ 可操作的地址范围：

Bit/Word	PLC 地址	地址格式	设置范围	参数含义
Word	Address_CH1	HHH	0-FFFF	读写第一通道寄存器
Word	Address_CH2	HHH	0-FFFF	读写第二通道寄存器
Word	Address_CH3	HHH	0-FFFF	读写第三通道寄存器

◆ 详细接线图：

weinview MT8000 触摸屏
PLC[485] 9P D-SUB

MR13/FP93
RS-485

COM1	COM3		
1 RX-	6 Data-		25 -
2 RX+	9 Data+		24 +
5 GND	5 GND		23 GND

附录： MR13 通讯数据地址表

数据地址 (16进制)	参数	参数说明	R /W (读/写)
0100	PV 测量值	测量范围内	R
0101	E_SV设定值	设定值范围内	R
0102	OUT 调节输出	在0. 0~100.0% 范围内	R
0103	保留		
0104	工作状态标志	(请参阅下面详细说明)	R
0105	事件输出标志	(请参阅下面详细说明)	R
0106	保留		
0107	保留		
0108	REM 模拟遥控值	设定值范围内	R
0109	保留		R
010A	保留		R
010B	DI外部开关状态	(请参阅下面详细说明)	R

数据地址 (16进制)	参数	设定范围	R /W (读/写)
0111	RANGE 范围	测量范围代码列表	R
0112	保留		
0113	DP 小数点	小数点位置 (0:无小数点, 1: 有小数点)	R
0114	PV Sc_L 下限	线性输入时:-1999~9999 单位	R
0115	PV Sc_H 上限	热电偶、铂电阻输入时:与测量范围相同	R

数据地制 (16进制)	参数	设定范围	R (读) /W (写)
0120	E_PRG	程序运行标志	R
0121	保留		
0122	保留		
0123	E_PRT	执行方式号 (程序复位时是H7FFE)	R
0124	E_STP	程序步号 (程序复位时是H7FFE)	R
0125	E_TIM	剩余时间 (程序复位时是H7FFE)	R
0126	E_PID	PID号 (程序复位时是H7FFE)	R

数据地制 (16进制)	参数	设定范围	R/W (读/写)
0184	AT 自整定	0:停止 1:执行	W

018C	Operation 通讯状态	0:本机方式 1:通讯方式	W
------	----------------	---------------	---

0190	PROG RUN/RST 程序运行/复位	0: RST 复位, 1: RUN 运行 (只在CH1回路可写)	W
------	-------------------------	-------------------------------------	---

0191	PROG HLD 程序保持	0: 解除保持, 1: HLD 保持 (只在CH1回路可写)	W
------	------------------	-----------------------------------	---

0300	SV 设定值	设定值范围内	W/R
------	--------	--------	-----

数据地制 (16进制)	参数	设定范围	R/W (读/写)
030A	SV Limt_L 设定值下限	测量范围内 设定值下限<上限	W/R
030B	SV Limt_h 设定值上限		

0314	REM SC_L 外给定下限	测量范围内 外给定下限值≠上限值	R/W
0315	REM SC_H 外给定上限		
0316	REM Bias外给定偏差值设定	范围 -1999~5000单位	R/W
0317	REM Filt外给定滤波常数设定	范围 0~100秒	R/W

031A	REM-CH 外给定回路选择	模拟遥控通道分配 0: OFF, 1: CH1回路, 2: CH2回路, 3: CH3回路	R/W
------	----------------	--	-----

数据地制 (16进制)	参数	设定范围	R/W (读/写)
0320	SV Follow SW 设定值跟踪设定	CH2和CH3回路SV设定值跟踪设定 1:ON 跟踪 0:NO不跟踪	R/W
0321	SV Follow 设定值跟踪偏差	SV设定值跟踪偏差 -1999~5000单位	R/W

0400	FIX P 定值比例带	范围 0.0~999.9%(0.0:OFF)	R/W
0401	FIX I 定值积分时间	范围0~6000 秒 (0.0:OFF)	R/W
0402	FIX D 定值微分时间	范围 0~3600 秒 (0.0:OFF)	R/W
0403	FIX MR 定值手动复位	范围 -50.0~50.0%	R/W
0404	FIX DF 定值回差	范围 1~999 单位	R/W
0405	FIX OUT Limt_L 定值控制输出下限	范围 0.0~99.9%	R/W
0406	FIX OUT Limt_H 定值控制输出上限	范围 0.1~100.0%	R/W
0407	FIX SF 定值F超调抑制系数	范围 OFF, 0.01~1.00	R/W
0408	Prog P1 程序1比例带	程序方式比例带1 0.0~999.9% (0.0:OFF)	R/W
0409	Prog I1 程序1积分时间	程 序 方 式 积 分 时 间 1 0 ~ 6000 秒 (0.0:OFF)	R/W
040A	Prog D1 程序1微分时间	程 序 方 式 微 分 时 间 1 0 ~ 3600 秒 (0.0:OFF)	R/W
040B	Prog MR1 程序1手动复位	程序方式手动复位1 -50.0~50.0%	R/W
040C	Prog DF1 程序1回差	程序方式回差1 1~999 单位	R/W
040D	Prog O_Lmt_L1 程序1控制输出下限	程序方式控制输出下限1 0.0~99.9%	R/W
040E	Prog O_Lmt_H1 程序1控制输出上限	程序方式控制输出上限1 1.0~100.0%	R/W
040F	Prog SF1 程序1超调抑制系数	程序方式超调抑制系数1 OFF,0.01~1.00	R/W
0410	Prog P2 程序2比例带	程序方式比例带2 0.0~999.9% (0.0:OFF)	R/W
0411	Prog I2 程序2积分时间	程 序 方 式 积 分 时 间 2 0 ~ 6000 秒 (0.0:OFF)	R/W
0412	Prog D2 程序2微分时间	程 序 方 式 微 分 时 间 2 0 ~ 3600 秒 (0.0:OFF)	R/W
0413	Prog MR2 程序2手动复位	程序方式手动复位2 -50.0~50.0%	R/W
0414	Prog DF2 程序2回差	程序方式回差2 1~999 单位	R/W
0415	Prog O_Lmt_L2 程序2控制输出下限	程序方式控制输出下限2 0.0~99.9%	R/W
0416	Prog O_Lmt_H2 程序2控制输出上限	程序方式控制输出上限2 1.0~100.0%	R/W
0417	Prog SF2 程序2超调抑制系数	程序方式抑制系数2 OFF,0.01~1.00	R/W
0418	Prog P3 程序3比例带	程序方式比例带3 0.0~999.9% (0.0:OFF)	R/W

0419	Prog I3 程序3积分时间	程序方式积分时间3 0～6000 秒 (0.0:OFF)	R/W
041A	Prog D3 程序3微分时间	程序方式微分时间3 0～3600 秒 (0.0:OFF)	R/W
041B	Prog MR3 程序3手动复位	程序方式手动复位3 -50.0～50.0%	R/W
041C	Prog DF3 程序3回差	程序方式回差3 1～999 单位	R/W
041D	Prog O_Lmt_L3 程序3控制输出下限	程序方式控制输出下限3 0.0～99.9%	R/W
041E	Prog O_Lmt_H3 程序3控制输出上限	程序方式控制输出上限3 1.0～100.0%	R/W
041F	Prog SF3 程序3超调抑制系数	程序方式抑制系数3 OFF,0.01～1.00	R/W

0500	EV1_MODE EV1事件报警方式号	0:无作用 1:上限偏差值 2:下限偏差值 3:上、下限偏差值外 4:上、下限偏差值内 5:上限绝对值 6:下限绝对值 7:超量呈 8:程序运行 9:程序结束 10:程序步 仅当子地址=EV1_CH.时有效	R/W
0501	EV1 Set Point EV1报警设定值	1. 上限偏差值报警: 0～1999单位 2. 下限偏差值报警: 0～-1999单位 3. 上下限偏差值外报警: 0～1999单位 4. 上下限偏差值内报警: 0～1999单位 5. 上限绝对值报警: 测量值范围内 6. 下限绝对值报警: 测量值范围内 仅当子地址=EV1_CH.时有效	R/W
0502	EV1 Diffrent EV1 回差	报警滞后 1～999 单位 仅当子地址=EV1_CH.时有效	R/W
0503	EV1 Inhibit EV1 上电抑制	报警抑制方式 1～4 仅当子地址=EV1_CH.时有效	R/W
0504	EV1 Delay EV1 报警延迟	报警延迟时间 0～9999 秒 仅当子地址=EV1_CH.时有效	R/W

0506	EV1_CH EV1 通道	通道号设置 1:CH1回路, 2:CH2回路, 3:CH3回路	R/W
------	------------------	------------------------------------	-----

0510	EV2_MODE EV2 事件报警方式号	0:无作用 1:上限偏差值 2:下限偏差值 3:上、下限偏差值外 4:上、下限偏差值内 5:上限绝对值 6:下限绝对值 7:超量呈 8:程序运行 9:程序结束	R/W
------	-------------------------	---	-----

		10:程序步 仅当子地址=EV2_CH.时有效	
0511	EV2 Set Point EV2报警设定值	1.上限偏差值报警: 0~1999 单位 2.下限偏差值报警: 0~-1999 单位 3.上下限偏差值外报警: 0~1999 单位 4.上下限偏差值内报警: 0~1999 单位 5.上限绝对值报警: 测量值范围内 6.下限绝对值报警: 测量值范围内 仅当子地址=EV2_CH.时有效	R/W
0512	EV2 Diffrent EV2回差	报警滞后 1~999 单位 仅当子地址=EV2_CH.时有效	R/W
0513	EV2 Inhibit EV2上电抑制	报警抑制方式 1~4 仅当子地址=EV2_CH.时有效	R/W
0514	EV2 Delay EV2报警延迟	报警延迟时间 0~9999 秒 仅当子地址=EV2_CH.时有效	R/W

0516	EV2_CH EV2通道	通道号设置 1:CH1回路, 2:CH2回路, 3:CH3回路	R/W
------	-----------------	------------------------------------	-----

0520	EV3_MODE EV3事件报警方式号	0:无 1:上限偏差值 2:下限偏差值 3:上、下限偏差值外 4:上、下限偏差值内 5:上限绝对值 6:下限绝对值 7: 超量呈 8:程序运行 9:程序结束 10:程序步 仅当子地址=EV3_CH.时有效	R/W
0521	EV3 Set Point EV3报警设定值	1.上限偏差值报警: 0~1999 单位 2.下限偏差值报警: 0~-1999 单位 3.上下限偏差值外报警: 0~1999 单位 4.上下限偏差值内报警: 0~1999 单位 5.上限绝对值报警: 测量值范围内 6.下限绝对值报警: 测量值范围内 仅当子地址=EV3_CH.时有效	R/W
0522	EV3 Diffrent EV3回差	报警滞后 1~999 单位 仅当子地址=EV3_CH.时有效	R/W
0523	EV3 Inhibit EV3上电抑制	报警抑制方式 1~4 仅当子地址=EV3_CH.时有效	R/W
0524	EV3 Delay EV3报警延迟	报警延迟时间 0~9999 秒 仅当子地址=EV3_CH.时有效	R/W

0526	EV3_CH EV3通道	通道号设置 1:CH1回路, 2:CH2回路, 3:CH3回路	R/W
------	-----------------	------------------------------------	-----

0580	DI 外部开关	0:NON 无定义 1:FLW 跟踪 2:RUN 运行 3:HLD 保持 4:ADV 跳步	R/W
------	---------	--	-----

05B0	MEM 通讯存储方式	1:EEP 程序存储器 0:RAM 随机存储器	R/W
------	------------	-------------------------	-----

0600	Out Actn 调节输出极性	输出极性 0:Rev Act. 反作用 1:Dir Act 正作用	R/W
0601	Out Cyc 调节输出比例周期	调节输出比例周期(单位:0.5 秒) 0.5~120.0秒	R/W
0602	保留		
0603	SOFTSW 运行缓启动	运行缓起动设置 0:OFF 无作用 1:ON 有作用	

0610	AT Point 自整定点偏移	自整定点偏移 0~5000单位	R/W
0611	Key Lock 键锁定	0:OFF 1:LOCK1 2:LOCK2 3:LOCK3	R/W

- 当进行调节输出比例周期设置时，步长为 0.5 秒。
- 写指令锁定与屏幕锁定一致。（相对仪表的手动操作）
- EV1_CH,EV2_CH,EV3_CH 的修改，与参数的初始设置有关。

0701	PV Bias 测量值偏移	测量值偏移 -1999~1999单位	R/W
0702	PV Filt 测量值偏移系数	测量值滤波系数 0~100秒	R/W

0710	PFLW 测量值跟踪	CH2, CH3 回路测量值 PV 跟踪设定 0:OFF 不跟踪 1:ON 跟踪	R/W
0711	CH_P	0-0 窗口 CH2,CH3 回路测量值显示有无 0:无 1:有	R/W

0800	FP_MOD 工作方式	工作方式选择 0:FIX 定值控制 1:PROG 程序控制 (仅在CH1回路可设)	R/W
0801	PV_ST	伺服起动 0:OFF 1:ON (仅在CH1回路可设)	R/W

0882	STP 程序步	步号 1~9 (仅在CH1回路可设)	R/W
0883	RPT 循环次数	循环执行次数 1~9999 (仅在CH1回路可设)	R/W
0884	ST_SV 程序起始值	程序起始值设定 (仅在CH1回路可设)	R/W

- 对于CH1回路，测量值跟踪设置（PFLW）窗口（1-30），0-0窗口回路的测量值显示有无设置（CH_P）
窗口（1-29）显示为----。读出值为 7FFE_H，进行设置时将返回错误码（0BH）。

08A0	Step1 SV 第一步目标设定值	第一步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08A1	Step1 Time第一步运行时间	第一步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08A2	Step1 PID No第一步PID号	第一步PID号	R/W
08A3	保留		
08A4	Step2 SV第二步目标设定值	第二步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08A5	Step2 Time第二步运行时间	第二步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08A6	Step2 PID No第二步PID号	第二步PID号	R/W
08A7	保留		
08A8	Step3 SV第三步目标设定值	第三步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08A9	Step3 Time第三步运行时间	第三步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08AA	Step3 PID No第三步PID号	第三步PID号	R/W
08AB	保留		
08AC	Step4 SV第四步目标设定值	第四步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08AD	Step4 Time第四步运行时间	第四步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08AE	Step4 PID No第四步PID号	第四步PID号	R/W
08AF	保留		
08B0	Step5 SV第五步目标设定值	第五步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08B1	Step5 Time第五步运行时间	第五步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08B2	Step5 PID No第五步PID号	第五步PID号	R/W
08B3	保留		
08B4	Step6 SV第六步目标设定值	第六步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08B5	Step6 Time第六步运行时间	第六步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08B6	Step6 PID No第六步PID号	第六步PID号	R/W
08B7	保留		
08B8	Step7 SV第七步目标设定值	第七步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08B9	Step7 Time第七步运行时间	第七步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08BA	Step7 PID No第七步PID号	第七步PID号	R/W
08BB	保留		
08BC	Step8 SV第八步目标设定值	第八步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08BD	Step8 Time第八步运行时间	第八步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08BE	Step8 PID No第八步PID号	第八步PID号	R/W
08BF	保留		
08C0	Step9 SV第九步目标设定值	第九步目标设定值 (仅在CH1回路可设)	R/W
08C1	Step9 Time第九步运行时间	第九步运行时间 (仅在CH1回路可设)	R/W
08C2	Step9 PID No第九步PID号	第九步PID号	R/W