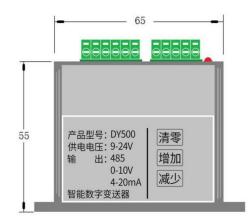
500 系列智能数字称重变送器 V1.3

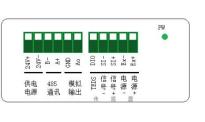
一、主要功能及技术指标

- 1.1变送器供电电压为直流 12-26V 功耗<3W。
- 1.2数据采集精度 12-16 位(与采样速度有关)。
- 1.3通讯采样 RS485-ModbusRTU 协议,通讯速率 1200-115200bps;通过上位机可以读取实时测量值,实现清零、标定、参数修改等操作。
- 1.4变送输出 0-10V 或者 4-20mA。
- 1.5通讯和变送两路可同时精准输出。
- 1.6一键清零与自动清零功能。
- 1.7 外接智能传感器,供电电压 5V,具有上电自动校准功能,配合本公司带有 TEDS 功能的传感器可以实现自动校准。

二、外形尺寸及端子定义

安装孔间距: 73mm





三、按键说明

开机后按键 3 秒无操作,变送器按键自锁,灯常亮;如需操作请**先解锁:**

- 3.1 清零 (去皮): 长按清零 3 秒后灯由常亮变灭, 解锁, 再长按清零 3 秒后变送器清零:
- 3.2 零点调整:长按减小按钮指示灯由常亮变灭**解锁零点**,长按增加或减小按 钮可调整零点电压或电流的大小,调整结束后静置 5 秒待指示灯常亮, 按钮自锁后保存零点修正操作;
- 3.3 校准操作:
- ① 空载为 0V 或 4mA 时,加载重量保持稳定,按**校准示例**先计算出应该调整的电压/电流值;
- ② 长按清零 3 秒后灯由常亮变灭, **解锁标定**, 长按增加或减小按钮调整电压/电流值的大小, 直至调整为计算值再松开, 等待 5 秒后指示灯常亮自锁, 标定成功, 可取下加载物体。
- 3.4恢复出厂设置:解锁状态下,长按清零+增加键5秒后有效(该功能慎用!);

四、变送输出 4-20mA、0-10V 功能

● **电流校准实例:** 已知物体为 200KG, 传感器总量程为 500KG, 电流输出 4-20mA。

步骤: 1. 传感器安装后空载状态下长按清零(去皮)电流为 4mA;

- 2. 加载重量 200KG, 长按增加/减小按键调为 10. 4mA;
- 3. 卸载后零点为 4. 00mA;

计算公式:

4-20mA	增益输出电流 = 已知重量物体 / 传感器总量程 * 净输出 + 零点
净输出 16mA	10.4mA = 200kg / 500kg * 16ma + 4mA
4-12-20mA	增益输出电流 = 已知重量物体 / 传感器总量程 * 净输出 + 零点
净输出 8mA	15. 2mA = 200kg / 500kg * 8ma + 12mA

注:变送器无负电流输出,传感器拉压使用(正反扭矩)时,以 12mA 零点,输出 4-12-20mA(净输出 8mA)的方式校准。

● **电压校准实例**: 已知物体为 200KG, 传感器总量程为 500KG, 电压输出 0-10V:

步骤: 1. 传感器安装后空载状态下长按清零(去皮)电压为 OV;

- 2. 加载重量 200KG, 长按增加/减小按键调为 4.00V;
- 3. 卸载后零点为 0V;

0-10V	增益输出电压	= 已	知重量物体	/	传感器总量程	*10V	+ 零点
	4. 00V	=	200kg	/	500kg	*1	V + 0V
0-5V	增益输出电压	= 已	知重量物体	/	传感器总量程	*5V	+ 零点
	2. 00V	=	200kg	/	500kg	*5	V + 0V
0-5-10V	增益输出电压	= 已	知重量物体	/	传感器总量程	*5V	+ 零点
净输出	7. 00V	=	200kg	/	500kg	*5	V + 5V
5V							

计算公式:

注:变送器无负电压输出,传感器拉压使用(正反扭矩)时,以 5V 为零点,输出 0-5-10V(净输出 5V)的方式校准。

五、通讯功能

仪表附带 485 通讯接口,默认波特率 19200,数据位 8 位,停止位 1 位。通讯模式可选 ModbusRTU 和主动发送两种模式。ModbusRTU 模式可以读取当前测量值和参数值,并且能够修改参数值和实现清零功能。主动发送模式下仪表不断发送固定 8 位数据的 ASCII 码包。

六、指令详解

- 6.1 仪表支持 03 命令读数据, 10 命令修改数据。数据包长最大为 100 个字节, 数据个数小于 20 个(每个数据 4 个字节)。
- 6.2 从 40000 地址开始,每个参数占用 2 个地址,数据类型分为 long 型和 FLOAT 型,LONG 型数据在此地址基础上加 100 为浮点数。

● 03 读参数命令 (示例): 读取当前数值命令

发送: 01 03 9C 40 00 02

返回: 01 03 04 00 00 0E 23 BF 8A

发送	通讯机码	读命令	寄存器地址	读取寄存器个数	
	01	03	9C 40	00 02	
返回	通讯机码	读命令	读取 4 个字节	当前 16 进制数值	校验码
	01	03	04	00 00 0E 23	BF 8A

● 10 修改参数命令 (清零示例): 当前重量清零

发送: 01 10 06 2A 00 02 04 00 00 00 01

返回: 01 10 06 2A 00 02 60 88

发送	通讯机码	修改命令	寄存器地址	寄存器个数	字节数	清零命令值
	01	10	06 2A	00 02	04	00 00 00 01
返回	通讯机码	修改命令	寄存器地址	寄存器个数	状态值	
	01	10	06 2A	00 02	60 88	

● 10 修改参数命令(校准示例): 砝码校准方法

1. 空载状态下, 先执行清零;

发送: 01 10 06 2A 00 02 04 00 00 00 01

返回: 01 10 06 2A 00 02 60 88

2. 加载重量保持稳定后,向寄存器地址写入标定重量;

发送 01 10 06 28 00 02 04 00 00 27 10

返回 01 10 06 28 00 02 C1 48

发送	通讯机码	修改命令	寄存器地址	寄存器个数	字节数	标定重量
	01	10	06 28	00 02	04	00 00 27 10
返回	通讯机码	修改命令	寄存器地址	状态值	校验位	
	01	10	06 28	00 02	C1 48	

3. 确认输入的标定重量有效:

发送 01 10 06 2A 00 02 04 00 00 00 0B

返回 01 10 06 2A 00 02 60 88

发送	通讯机码	修改命令	寄存器地址	寄存器个数	字节数	砝码校准有效
	01	10	06 2A	00 02	04	00 00 00 0B
返回	通讯机码	修改命令	寄存器地址	状态值	校验位	
	01	10	06 2A	00 02	60 88	

● 10 修改参数命令(校准示例): 数字校准方法

1. 输入传感器传感器灵敏度,如 2.0000MV/V; 发送 01 10 9C 7C 00 02 04 00 00 4E 20

返回 01 10 9C 7C 00 02 AE 40

发送	通讯机码	修改命令	寄存器地址	寄存器个数	字节数	传感器灵敏度
	01	10	9C 7C	00 02	04	00 00 4E 20
返回	通讯机码	修改命令	寄存器地址	状态值	校验位	
	01	10	9C 7C	00 02	AE 40	

2. 输入传感器量程;

发送 01 10 90 82 00 02 04 00 00 13 88

返回 01 10 9C 82 00 02 CF B0

发送	通讯机码	修改命令	寄存器地址	寄存器个数	字节数	传感器量程
	01	10	90 82	00 02	04	00 00 13 88
返回	通讯机码	修改命令	寄存器地址	状态值	校验位	
	01	10	90 82	00 02	CF BO	

3. 确认写入传感器信息有效;

发送 01 10 06 2A 00 02 04 00 00 00 0A

返回 01 10 06 2A 00 02 60 88

	~								
发	通讯机码	修改命令	寄存器地址	寄存器个数	字节数	数字校准有效			
送	01	10	06 2A	00 02	04	AO 00 00 0A			
返	通讯机码	修改命令	寄存器地址	状态值	校验位				
回	01	10	06 2A	00 02	60 88				

七、寄存器地址(参数后有*表示只可读,无*表示可读可写)

序	LONG 型	FLOAT 型	参数	取值范	默认	参数说明
_万	地址	地址	多数 名称	城區ル 	值	多致机构
1	0X 9C40	OX 9CA4			IA.	 当前重量值
'	0X 9040 0X606	0X 70A4 0X 206	/刈里 値*			二則里里坦
2	0X 9C42	0X 9CA6				
2			AD 码			
	0X 664	0X 664	值*			
3	0X 9C44	OX 9CA8	DA 码			
	0X 666	0X 666	值*			
4	0X 9C46	OX 9CAA	系统			读取当前数值是否稳定,1表示稳
	0X 602	0X 602	状态*			定,0表示不稳,3表示空载
	0X 9C48		多功			1=清零
5	0X 7E0	OX 9XAC	能			10=确认数值校准
	0X 62A		寄存			11=确认砝码校准
			器			该参数用于清零和校准
6	0X 9C4A	OX 9CAE	标定	0-9999	100. 0	加载重量后向寄存器地址写入砝码
	0X 628	0X 028	重量	99	0	的实际重量
7	0X 9C54	0X 9CB8	上电	0 -	100	小数点对此参数无效
	0X 418	0X 018	清零	10000		自动清零功能 详见注释 八
			范围			
8	0X 9C56	OX 9CBA	判稳	0 - 100	5	
	0X 41A	0X 01A	范围			
9	0X 9C58	OX 9cBC	判稳	1 -	100	
	0X 41C	0X 01C	周期	5000		
10	0X 9C5A	OX 9CBE	零位	0 - 20	0	大于或等于 1 秒内,测量值在零位
	0X 41E	0X 01E	跟踪			跟踪范围内将被清零
			范围			
11	0X 9C5C	0X 9CC0	数字	1 - 200	10	参数数值加大可提高稳定性,但降
	0X 420	0X 020	滤波			低传输速率
						千位:0-零位跟踪 √
12	0X 9C5E	0X 9CC2	自动	0 -	0101	」 百位: 0−清零不保存
	0X 426	0X 026	清零	1333		手动清零保存√
			设置			自动清零保存
			~			3-都保存
						1-自动清零功能有有效
						个位: 0-上电不清零
						1-上电清零 √ 详见注释八
13	0X 9C60	0X 9CC4	自动	0-9999	100	详见注释 八
	0X 7000	0X 7004 0X 012	清零	999		7720/±17 / \
	5% 71Z	5A 012	触发	'''		
) 一 门限			
14	0X 9C62	0X 9CC6	自动	0 -	1. 00	详见注释 八
'-	0X 424	0X 9008 0X 024	清零	100.00	1.00	单位:秒
	UA 424	UA UZ4		100.00		平江: 炒
4.5	0V 00/4	0V 0000	延时	0 1		"o" 小士工产工业
15	0X 9C64	0X 9CC8	小数	0 - 4	2	"2"代表两位小数
-	0X 42C	0X 02C	点	400	40055	本
16	0X 9C68	0X 9CCC	额定	100 -	10000	变送输出的额定量程
	0X 434	0X 034	量程	999999		

	0X 9C6A	OX 9CCE				0=10 1=40 2=80
17	0X 436	0X 036	采样	0 - 2	0	采样速度越快,采集越精准,但采
			速率			集波动会变大,单位: 秒
						1=modbusRTU
						2=主动发送 8 位数据 ASC 码
18	0X 9C6E	OX 9CD2	通讯	0 - 3	1	3=定制交互协议
	0X 43C	0X 03C	协议			注意: 若改为主动上传模式, 需回
						复出厂设置才能切换到 modbusRTU
						状态!
19	0X 9C70	0X 9CD4	数据	0 - 2	0	0=N81 1=N82
	0X 43E	0X 03E	格式			
						0=1200 1=2400 2=4800 3=9600
20	0X 9C72	OX 9CD6	波特	0 - 7	4	4=19200(出厂默认) 5=38400
	0X 440	0X 040	率			6=57600 7=115200
						修改波特率要重启仪表
21	0X 9C74	OX 9CD8	通讯	0 - 128	1	仪表的站号
	0X 442	0X 042	机码			
22	0X 9C76	OX 9CDA	自动	1 -	10	单位 ms, 重新上电后有效
	0X 444	0X 044	发送	1200		
			包间			
			隔			
23	0X 9C78	OX 9CDC	系统	1000 -		
	0X 45A	0X 05A	零点	999999		
				9		
24	0X 9C7A	OX 9CDE	量程	10 -	5000	
	0X 45C	0X 05C	系数	199999		
				9		
25	0X 9C7C	OX 9CEO	传感	5000 -	20000	灵敏度 2. 0000MV/V=20000
	0X 45E	0X 05E	器	100000		用于数字校准
			灵敏			
			度			
26	0X 9C7E	0X 9CE2	AD0			
	0X 460	0X 060				
27	0X 9C80	0X 9CE4	AD1			
	0X 462	0X 062				
28	0X 9C82	0X 9CE6	传感	100 -	10000	用于数字校准
	0X 464	0X 064	器	999999		
			量程			
29	0X 9C84	0X 9CE8	自动	0-1	0	外接智能传感器可上电自动校准
	0X 46C	0X 06C	校准			0=关闭 1=打开
31	0X 9C88	OX 9CEC	变送	100 -	4040	出厂已设定
	0X 468	0X 068	满度	4040		
32	0X9C8A	OX 9CEE	变送	99999	0	出厂已设定
	0X 46A	0X 06A	起点	_		
				999999		
33	0x 07d0		传感			TEDS
			器			
			编码			
34	0X 07d2		传感			TEDS

		點	
		备用	
35	0X 07d4	传感	TEDS
		器	
		单位	
36	0X 07d6	传感	TEDS
		器	
		小数	
		点	
37	0X 07d8	传感	TEDS
		器	
		额定	
		值	
38	0X 07da	传感	TEDS
		器	
		灵敏	
		系数	
39	0X 0072	版本	软件版本
		日期	

八、注释:

上电清零、自动清零均有效: 01 10 905E 00 02 04 00 00 00 0B 上电清零无效、自动清零有效: 01 10 905E 00 02 04 00 00 00 0A 上电清零有效、自动清零无效: 01 10 905E 00 02 04 00 00 00 01 当打开自动清零功能后,触发下列条件后,自动清零功能有效;

- 1. 打开自动清零功能, 地址 905E;
- 2. 当前数值大于自动清零触发门限①, 地址 9060;
- 3. 卸载后当前数值小于自动清零触发门限②, 地址 9060;
- 4. 并且设置的上电清零范围③大于当前数值, 地址 9054;
- 5. 卸载后停留时间大于设定的自动清零延时④时间, 地址 9062;
- 6. 自动清零触发⑤, 仪表实现自动清零;

