

OHR-DN70 系列导轨多路温控器的保持寄存器

表一 0x04 读取命令对应的输入寄存器地址表。

序号	输入寄存器地址 (十进制)	参 数 名 称	数据格式	类型	备注
动态变量					
	00	通道 1 测量值	Float	只读	
	02	通道 2 测量值	Float	只读	
	04	通道 3 测量值	Float	只读	
	06	通道 4 测量值	Float	只读	
	08	通道 5 测量值	Float	只读	
	10	通道 6 测量值	Float	只读	
	12	通道 7 测量值	Float	只读	
	14	通道 8 测量值	Float	只读	
	16	回路 1 设定值	Float	只读	
	18	回路 2 设定值	Float	只读	
	20	回路 3 设定值	Float	只读	
	22	回路 4 设定值	Float	只读	
	24	回路 5 设定值	Float	只读	
	26	回路 6 设定值	Float	只读	
	28	回路 7 设定值	Float	只读	
	30	回路 8 设定值	Float	只读	
	32	回路 1 输出值	Float	只读	0.0~1.0 表示 0.0~100.0%; ★有相应的保持寄存器可写。
	34	回路 2 输出值	Float	只读	
	36	回路 3 输出值	Float	只读	
	38	回路 4 输出值	Float	只读	
	40	回路 5 输出值	Float	只读	
	42	回路 6 输出值	Float	只读	
	44	回路 7 输出值	Float	只读	
	46	回路 8 输出值	Float	只读	
	48	回路 1 手自动状态	Char	只读	0: 手动, 1: 自动 ★有相应的保持寄存器可写。
	49	回路 2 手自动状态	Char	只读	
	50	回路 3 手自动状态	Char	只读	
	51	回路 4 手自动状态	Char	只读	
	52	回路 5 手自动状态	Char	只读	
	53	回路 6 手自动状态	Char	只读	
	54	回路 7 手自动状态	Char	只读	
	55	回路 8 手自动状态	Char	只读	
	112	触点输出状态	Long	只读	第 0~7 位分别代表第 1~8 个

					触点输出状态,0:断开,1:闭合。
--	--	--	--	--	-------------------

表二 03, 16 命令对应的保持寄存器地址表。

序号	寄存器地址 (十进制)	参 数 名 称	数据格式	类型	备注
仪表型号					
	39	仪表型号	Short	只读	7300
仪表组态参数					
	40	输入通道号	Char	读写	取值范围: 0~7
	41	输入类型	Char	读写	
	42	输入单位	Char	读写	
	43	滤波系数	Char	读写	
	44	通道小数点	Char	读写	
	45	量程下限	Float	读写	
	47	量程上限	Float	读写	
	49	信号切除	Float	读写	
	51	通道名称	Char	读写	
	60	报警通道号	Char	读写	取值范围: 0~7
	61	输入通道	Char	读写	取值范围: 0~7
	62	报警类型	Char	读写	
	63	报警值	Float	读写	
	65	报警回差	Float	读写	
	70	输出通道号	Char	读写	取值范围: 0~7
	71	输入通道	Char	读写	0~7: 8 路测量值变送 8~15: 8 回路控制输出
	72	输出类型	Char	读写	0~6: 无输出、0~10mA、0~20mA、4~20mA、0~5V、1~5V、0~10V
	73	输出下限	Float	读写	
	75	输出上限	Float	读写	
	80	校对通道号	Char	读写	0~7: 8 路输入通道号 8~15: 8 路输出通道号
	81	校对零点	Float	读写	
	83	校对比例	Float	读写	
	90	冷补零点	Float	读写	
	92	采样周期	Char	读写	
	93	记录间隔	Char	读写	
	94	设备地址	Char	读写	
	95	波特率	Char	读写	
	96	字节顺序	Char	读写	

	97	IP 地址第 1, 2 字节	Short	读写	例: IP 地址是 192. 168. 100. 2, 那么寄存器地址从低到高两个字节分别就是 192、168。
	98	IP 地址第 3, 4 字节	Short	读写	如上例, 寄存器地址从低到高两个字节分别就是 100、2。
	99	子网掩码 1, 2 字节	Short	读写	例 : 子网掩码是 255. 255. 255. 0, 那么寄存器地址从低到高两个字节分别就是 255、255。
	100	子网掩码 3, 4 字节	Short	读写	如上例, 寄存器地址从低到高两个字节分别就是 255、0。
	101	默认网关 1, 2 字节	Short	读写	例: 默认网关是 192. 168. 1. 1, 那么寄存器地址从低到高两个字节分别就是 192、168。
	102	默认网关 3, 4 字节	Short	读写	如上例, 寄存器地址从低到高两个字节分别就是 1、1。
	103	端口号	Short	读写	网络端口号
	110	控制通道	Char	读写	取值范围: 0~7
	111	设定类型	Char	读写	0: 单段 PID 控制 1: 多段程序 PID 控制 2~18: 外给定通道为第 01~16 输入通道
	112	设定值	Float	读写	
	114	设定回差	Float	读写	
	116	上电模式	Char	读写	0~2
	117	时间单位	Char	读写	0~2
	118	开始段号	Char	读写	1~31
	119	循环段号	Char	读写	0~31
	120	设定段号	Char	读写	取值范围: 0~31
	121	该段设定值	Float	读写	
	123	该段设定时间	Short	读写	
	140	控制算法	Char	读写	0~2
	141	作用方式	Char	读写	0~1
	142	输出类型	Char	读写	0~3
	143	输出下限	Float	读写	
	145	输出上限	Float	读写	
	147	输出周期	Char	读写	
	148	比例带	Float	读写	
	150	积分时间	Short	读写	
	151	微分时间	Short	读写	
	152	手动方式	Char	读写	
	153	行程时间	Char	读写	
	154	阀位回差	Float	读写	

	156	阀位通道	Char	读写	取值范围：0~7
	157	抑制系数	Char	读写	
	158	控制回差	Float	读写	
	160	自整定	Char	读写	