

TH100 系列 干湿球温湿度控制器

用户参数表

常用参数（在设定/监视模式下，短按 SET 键进入）

代码	名称	设定范围	说明	出厂设定值
S V	控制目标值	-199.9~999.9	PID 调节的目标值;	0.0 (温度) 0.1 (湿度)
A 1 L	报警 1 下限报警值	-199.9~999.9	<ul style="list-style-type: none"> 报警点的动作方式可通过工程师参数 SL1~SL4 分别设定; 报警点的动作间隔可通过工程师参数 AH1~AH4 分别设定 	20.0 (上限) -20.0 (下限)
A 1 H	报警 1 上限报警值			
A 2 L	报警 2 下限报警值			
A 2 H	报警 2 上限报警值			
A 3 L	报警 3 下限报警值			
A 3 H	报警 3 上限报警值			
A 4 L	报警 4 下限报警值			
A 4 H	报警 4 上限报警值			

特殊参数 1（在设定/监视模式下，长按 SET 键进入）

代码	名称	设定范围	说明	出厂设定值
P b	过程偏差值	-199.9~999.9	系统测量值与此值相加作为仪表的 PV 显示值	0.0 (温度) 0.00 (湿度)
S A L	保留参数	-----		-----
A t u	PID 自动演算	0~2	0: 自动演算完成或停止 1: 自动演算启动 2: 重新上电仪表, 恢复出厂参数	0
P I	积分动作比例	0~9999	防止积分饱和的比例系数	6 (温度) 40 (湿度)
A r	限制积分动作范围	比例带的 1%~100%	防止积分动作超限或欠限	100
t	比例周期	1~100sec * 不能设置为 0	加热/加湿 PID 动作周期	6
L G K	菜单锁	0~9999	<ul style="list-style-type: none"> 使变更数据有效/无效; 作为进入特殊参数 2 设定菜单和工程师参数设定菜单的密码使用; 0: 所有参数均可查询和修改; 111: 所有参数都只允许查询。	0

特殊参数 2（在设定特殊参数 1 中的 LCK = 3 时进入）

代码	名称	设定范围	说明	出厂设定值
t d 1	第 1 温区下限值	-199.9~999.9	第 1 温区范围的下限	-199.9
t u 1	第 1 温区上限值	-199.9~999.9	第 1 温区范围的上限	45.0
P - 1	第 1 温区比例带	0~9999	<ul style="list-style-type: none"> 执行 PI、PD 或 PID 控制时的比例带 设定为 0.0 时, 成 ON-OFF 控制 	50 (温度) 60 (湿度)
I - 1	第 1 温区积分时间	0~3600sec	<ul style="list-style-type: none"> 用于消除比例控制所发生的残留偏差; 设定为 0 时, 成 PD 控制 	120 (温度) 160 (湿度)
d - 1	第 1 温区微分时间	0~3600sec	<ul style="list-style-type: none"> 用于减小控制值波动量, 使控制曲线平滑 设定为 0 时, 成 PI 控制 	30 (温度) 40 (湿度)
t o 1	第 1 温区冷机状态	0~1	0: 冷机关闭 1: 冷机开启	1
t d 2	第 2 温区下限值	-199.9~999.9	第 2 温区范围的下限	45.1
t u 2	第 2 温区上限值	-199.9~999.9	第 2 温区范围的上限	65.0
P - 2	第 2 温区比例带	0~9999	<ul style="list-style-type: none"> 执行 PI、PD 或 PID 控制时的比例带 设定为 0.0 时, 成 ON-OFF 控制 	120 (温度) 60 (湿度)
I - 2	第 2 温区积分时间	0~3600sec	<ul style="list-style-type: none"> 用于消除比例控制所发生的残留偏差; 设定为 0 时, 成 PD 控制 	200
d - 2	第 2 温区微分时间	0~3600sec	<ul style="list-style-type: none"> 用于减小控制值波动量, 使控制曲线平滑 设定为 0 时, 成 PI 控制 	50
t o 2	第 2 温区冷机状态	0~1	0: 冷机关闭 1: 冷机开启	0
t d 3	第 3 温区下限值	-199.9~999.9	第 3 温区范围的下限	65.1
t u 2	第 3 温区上限值	-199.9~999.9	第 3 温区范围的上限	150.0
P - 3	第 3 温区比例带	0~999	<ul style="list-style-type: none"> 执行 PI、PD 或 PID 控制时的比例带 设定为 0.0 时, 成 ON-OFF 控制 	80 (温度) 60 (湿度)
I - 3	第 3 温区积分时间	0~3600sec	<ul style="list-style-type: none"> 用于消除比例控制所发生的残留偏差; 设定为 0 时, 成 PD 控制 	160
d - 3	第 3 温区微分时间	0~3600sec	<ul style="list-style-type: none"> 用于减小控制值波动量, 使控制曲线平滑 设定为 0 时, 成 PI 控制 	40
t o 3	第 3 温区冷机状态	0~1	0: 冷机关闭 1: 冷机开启	1 (温度) 0 (湿度)

☞ 工程师参数（在设定特殊参数 1 中的 LCK = 4 时进入）

代码	名称	设定范围	说明	出厂设定值
S d o	PV 显示下限值	-199.9~999.9	PV 显示范围下限	-50.0 (温度) 0.0 (湿度)
S u P	PV 显示上限值	-199.9~999.9	PV 显示范围上限	150.0 (温度) 100.0 (湿度)
d F	滤波值	0~100	输入滤波常数	29
A o	模拟变送输出	0~3	0: 无变送输出 2: D. C. 0~20mA 3: D. C. 4~20mA	按用户需求
S L 1	AL1 的报警方式	0~16	0: 下偏差 1: 上偏差 2: 上下偏差区间内 3: 上下偏差区间外 4: 测量错误和下偏差 5: 测量错误和上偏差 6: 测量错误和上下偏差区间内 7: 测量错误和上下偏差区间外 8: 关闭报警 9: 关闭报警	0
S L 2	AL2 的报警方式	0~16	10: 关闭报警 11: 绝对值下限 12: 绝对值上限 13: 测量错误和绝对值下限 14: 测量错误和绝对值上限 15: 绝对值区间内 16: 绝对值区间外	1
S L 3	AL3 的报警方式	0~16		0
S L 4	AL4 的报警方式	0~16		1
A H 1	AL1 的动作回差	0.0~999.9	用来免除因测量值波动而导致的频繁动作	0.0
A H 2	AL2 的动作回差			0.0
A H 3	AL3 的动作回差			0.0
A H 4	AL4 的动作回差			0.0 (温度) 15.0 (湿度)
Y t 1	AL1 输出延时	0~9999	为压缩机类负载设置的延时启动器； 计时单位为秒	0
Y t 2	AL2 输出延时			
I d o	模拟变送输出下限	-199.9~999.9	模拟变送信号输出下限对应的 PV 显示值	0.0
I u P	模拟变送输出上限	-199.9~999.9	模拟变送信号输出上限对应的 PV 显示值	100.0
F u n	保留	-----		-----

Tinko®

苏州工业园区天和仪器有限公司
地址：苏州工业园区联发工业园 5 幢
电话：0512-62527871 62527876
传真：0512-62527151 62525720