

Gerätezuordnung

ET/BT | Zusatzgeräte | Symb ET/BT | Phidgets | Yoctopuce | Umgebung

• Messgerät: **MODBUS** ☒ Steuerung

Kurven: ☐ ET ☒ BT

LCDs: ☐ ET ☒ BT ☐ Tauschen

☐ PID

PID Typ: RS485 Gerätenummer

Steuere ET: **Fuji PXR** **1** ☒ PID Duty/Power LCDs

Lese BT: **Fuji PXR** **2** ☐ Modbus Kanal

☐ TC4

Arduino TC4

ET Kanal: **None** Filter: **10 %** **10 %** **10 %** **10 %**

BT Kanal: **2** **None** AT Kanal ☒ PID Firmware

☐ Prog

Externes Programm

Hilfe Auswählen

☐ Ausgabe Auswählen **out.py**

OK Abbrechen

Anschluss Einstellungen

ET/BT | Extras | Modbus | S7 | Waage | Farbe

Anschluss: **USB2.0-Serial**

Baudrate: **19200**

Datenbits: **8**

Parität: **N**

Stoppbits: **1**

Zeitlimit: **2.0**

	Eingang 1	Eingang 2	Eingang 3	Eingang 4	Eingang 5	Eingang 6
Slave	1	0	0	0	0	0
Register	2	0	0	0	0	0
Funktion	3	3	3	3	3	3
Teiler	1/100	1/100				
Modus	C	C	C	C	C	C
Kodierung						

PID

Slave: **0**

Register

SV: **0** P: **12** I: **1** D: **1**

10 SV Multiplikator p-i-d Multiplikator

Kommandos

EIN

AUS

Scan little-endian ☐ bytes ☒ words Typ: **Serial RTU** Host: **127.0.0.1** Port: **502**

OK Abbrechen Hilfe

Ereignisse

Konfiguration | Tasten | Regler | Quantifikatoren | Paletten | Stil

Ereignis	Aktion	Befehl	Offset	Faktor	Min	Max	Grob Temp	Maß
<input type="checkbox"/> Luft			0,0	1,000	0	100	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> Trommel			0,0	1,000	0	100	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> Luftklappe			0,0	1,000	0	100	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input checked="" type="checkbox"/> Brenner	Modbus Befehl	write([1,4,{}])	0,0	1,000	0	100	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Hilfe

☐ Auto FÜLLEN ☐ Auto LEEREN ☒ TP Markieren ☐ MET Markieren ☐ Zeitlinie

OK Abbrechen

PID Steuerung

PID Ramp/Soak

p-i-d

kp7,00

ki0,14

kd95,00

QuelleBT

P on Error

P on Input

Setzen

Ziel

PositivBrenner

NegativNone

☐ Inverse Steuerung

Zielwert

ModusProfilvorlage

☐ Regler

☐ Tasten

Lookahead2 s

Min0 C

Max249 C

SV45 C

Setzen

Duty

Schritte1 %

Max100 %

Min-100 %

☒ PID bei FÜLLEN starten

An

Aus

OK