PS 9	PS 9000 T Registerliste für Geräte mit KE-Firmware ab V3.03 (die installierte Version kann im MENU des Gerätes im Punkt INFO HW, SW abgelesen werden)												
				3)									
				single register (0x06)	S								
		ers	(0×02)	9	ster				S				
	(1	registers	ő)	ste	multiple registers				Bytes				
sse	×0.	l re	coil	egi	е г				in B	ter			
Modbusadresse	9) (	holding	<u>le</u> 0	<u>e</u>	ltipl				je i	Register			
sac	coils	olc	single	ing	mul			σχ	Datenlänge				
nqp	o pı	ld h	e s	e S	rite ı		#I	Datentyp	enli	Anzahl			
Лос	Read	Read	Write	Write	Wri	Bezeichnung	Zugriff	Date	Jate	√nz	Daten	Beispiel oder Beschreibung	
0		х	_	_		Geräteklasse	R	uint(16)	2		Daten	49 = PS 9000 T Serie	
1		Х				Gerätetyp	R	char	40	20	ASCII	PS 9080-60 T	
21		х				Hersteller	R	char	40		ASCII		
41 61		X X				Hersteller Strasse Hersteller PLZ	R R	char char	40		ASCII ASCII		
81		X				Hersteller Telefonnummer	R	char	40		ASCII		
101		Х				Hersteller Webseite	R	char	40		ASCII		
121		Х				Gerätenennspannung	R	float	4		Fließkommazahl nach IEEE754	80	
123 125		X				Gerätenennstrom Gerätenennleistung	R R	float float	4		Fließkommazahl nach IEEE754 Fließkommazahl nach IEEE754	60 1500	
131		X				Artikelnummer	R	char	40		ASCII	06200440	
151		Х				Seriennummer	R	char	40		ASCII	1234567890	
171		х			Х	Benutzertext	RW	char	40		ASCII		
191 211		X		$\dashv$		Firmwareversion (KE) Firmwareversion (HMI)	R R	char char	40		ASCII ASCII	V3.03 17.11.2016 V2.02 07.01.2017	
231		X	$\exists$	$\dashv$		Firmwareversion (DR)	R	char	40		ASCII	V1.0.18 02.10.2014	
402	х		Х	_[		Fernsteuerungsmodus	RW	uint(16)	2		Coils : Fernsteuerung	0x0000 = aus; 0xFF00 = ein	
405 407	x		x			DC-Ausgang Zustand DC-Ausgang nach Alarm Power Fail	RW RW	uint(16) uint(16)	2		Coils : Ausgang/Eingang Coils : Auto-On	0x0000 = aus; 0xFF00 = ein 0x0000 = aus; 0xFF00 = Auto-ein	
407	^	х	^	х		Zustand DC-Ausgang nach Alarm Power Fall Zustand DC-Ausgang nach Einschalten des Gerätes	RW	uint(16) uint(16)	2		Reg : Power-On	0xFFFF = aus; 0xFFFE = Wiederherstellen	
410	Х		х			Neustart des Gerätes (Warmstart)	W	uint(16)	2		Coils : Neustart	0xFF00 = ausführen	
411	Х		х			Alarme quittieren	W	uint(16)	2		Coils : Alarme	0xFF00 = bestätigen	
416 417	X		X			Analogschnittstelle: Referenzspannung (Pin VREF) Analogschnittstelle: REM-SB Pegel	RW RW	uint(16) uint(16)	2		Coils : VREF Coils : REM-SB Pegel	0x0000 = 10V; 0xFF00 = 5V 0x0000 = normal; 0xFF00 = invertiert	
418	X		X			Analogschrittstelle: REM-SB Verhalten	RW	uint(16)	2		Coils : REM-SB Verhalten	0x0000 = 10111al, 0xFF00 = invertient 0x0000 = DC aus; 0xFF00 = DC auto	
425	х		х			DC-Ausgang nach Verlassen der Fernsteuerung	RW	uint(16)	2		Coils : Zustand	0x0000 = aus; 0xFF00 = unverändert	
500		Х		Х		Sollwert Spannung	RW	uint(16)	2		0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%)	Spannungswert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
501 502		X X		X		Sollwert Strom Sollwert Leistung	RW RW	uint(16) uint(16)	2		0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%) 0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%)	Stromwert (Umrechnung siehe Programmieranleitung) Leistungswert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
505		х				Gerätestatus	R	uint(32)	4		Bit 0-4 : Bedienort	0x00 = frei; 0x01 = lokal; 0x02 = fern; 0x03 = USB; 0x04 = analog; 0x06	
											Dit E . Kanfiama dua	= Ethernet	
											Bit 5 : Konfigmodus Bit 7 : Zustand DC-Ausgang	0 = aus; 1 = aktiv 0 = aus; 1 = ein	
											Bit 9-10 : Reglerzustand	00 = CV; 01 = CR; 10 = CC; 11 = CP	
											Bit 11 : Fernsteuerung	0 = aus; 1 = ein	
											Bit 14 : Fernfühlung Bit 15 : Alarme	0 = aus; 1 = aktiv	
											Bit 16 : OVP	0 = keiner; 1 = Alarm aktiv 0 = kein; 1 = aktiv	
											Bit 17 : OCP	0 = kein; 1 = aktiv	
											Bit 18 : OPP	0 = kein; 1 = aktiv	
											Bit 19 : OT Bit 21 : Power fail	0 = kein; 1 = aktiv	
											Bit 30 : REM-SB	0 = kein; 1 = aktiv 0 = DC freigegeben; 1 = REM-SB sperrt DC-Ausgang/-Eingang	
507		Х				Istwert Spannung	R	uint(16)	2	1	0x0000 - 0xFFFF (0 - 125%)	Spannungsistwert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
508		х		[	_	Istwert Strom		uint(16)	2		0x0000 - 0xFFFF (0 - 125%)	Stromistwert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
509 520		X X				Istwert Leistung Anzahl von OV-Alarmen seit Start des Gerätes	R R	uint(16) uint(16)			0x0000 - 0xFFFF (0 - 125%) 0x0000 - 0xFFFF	Leistungsistwert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)  Anzahl	
520		x	H			Anzahl von OC-Alarmen seit Start des Gerätes Anzahl von OC-Alarmen seit Start des Gerätes	R R	uint(16) uint(16)	2		0x0000 - 0xFFFF	Anzani Anzahi	
522		Х				Anzahl von OP-Alarmen seit Start des Gerätes	R	uint(16)	2	1	0x0000 - 0xFFFF	Anzahl	
523		х		[	_	Anzahl von OT-Alarmen seit Start des Gerätes	R	uint(16)	2		0x0000 - 0xFFFF	Anzahl	
524 550		X		х		Anzahl von PF-Alarmen seit Start des Gerätes Überspannungsschutzschwelle (OVP)	R RW	uint(16) uint(16)	2		0x0000 - 0xFFFF 0x0000 - 0xE147 (0 - 110%)	Anzahl OVP-Schwelle (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
553		X		X		Überstromschutzschweile OCP	RW	uint(16)	2		0x0000 - 0xE147 (0 - 110%)	OCP-Schwelle (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
556		х		х		Überleistungsschutzschwelle OPP	RW	uint(16)	2		0x0000 - 0xE147 (0 - 110%)	OPP-Schwelle (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
			_			Observ Orenza Orenza III	D		_	_	0.0000 0.8055 (0	Construct (Househouse 11 B	
9000		X		X X		Obere Grenze Spannungssollwert (U-max) Untere Grenze Spannungssollwert (U-min)	RW RW	uint(16) uint(16)	2		0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%) 0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%)	Spannungswert (Umrechnung siehe Programmieranleitung) Spannungswert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
9001		X		X		Obere Grenze Stromsollwert (I-max)	RW	uint(16)	2		0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%)	Stromwert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
9003		Х		Х		Untere Grenze Stromsollwert (I-min)	RW	uint(16)	2	1	0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%)	Stromwert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
9004		х		х		Obere Grenze Leistungssollwert (P-max)	RW	uint(16)	2	1	0x0000 - 0xD0E5 (0 - 102%)	Leistungswert (Umrechnung siehe Programmieranleitung)	
10007	х	I	Х	- 1		Ethernet: TCP Keep-Alive	RW	uint(16)	2	1	Coils: Keep-Alive ein/aus	0x0000 = aus; 0xFF00 = ein	
10007			X	_		Ethernet: DHCP	RW	uint(16)	2		Coils: DHCP ein/aus	0x0000 = aus; 0xFF00 = ein	
10010	х		х			Protokoll: Modbus	RW	uint(16)	2	1	Coils: MODBUS ein/aus	0x0000 = aus; 0xFF00 = ein	
10011	х	$\Box$	х	_Ţ		Protokoli: SCPI	RW	uint(16)	2		Coils: SCPI ein/aus	0x0000 = aus; 0xFF00 = ein	
10017		X		_	х	Ethernet: DHCP-Status  Ethernet: Netzwerkadresse	R RW	uint(16) uint(8)	4		Bit0: DHCP läuft Bytes 0 - 3: 0255	0 = manuell; 1 = DHCP 192.168.0.2 (Standard)	
10502 10504		X X		_	X	Ethernet: Netzwerkadresse Ethernet: Subnetzmaske	RW	uint(8)	4		Bytes 0 - 3: 0255 Bytes 0 - 3: 0255	192.168.0.2 (Standard) 255.255.255.0 (Standard)	
10506		Х			Х	Ethernet: Gateway	RW	uint(8)	4	2	Bytes 0 - 3: 0255	192.168.0.1 (Standard)	
10508	Щ	х		_Ţ		Ethernet: Hostname	RW	char	54		ASCII	"Client" (Standard)	
10535 10562		x		_	x	Ethernet: Domäne Ethernet: DNS	RW RW	char uint(8)	54 4		ASCII Bytes 0 - 3: 0255	"Workgroup" (Standard) 0.0.0.0 (Standard)	
10562		x		х	A	USB: Verbindungs-Timeout (in Millisekunden)	RW	uint(8) uint(16)	2		565535	0.0.0.0 (Standard) Standard: 5 ms	
		х				Ethernet: MAC	R	uint(8)	6	3	Bytes 0 - 5: 0255	00:50:C2:C3:12:34 bzw. 00-50-C2-C3-12-34	
10567				х		Ethernet: Portnummer	RW	uint(16)	2		065535 (außer 80)	5025 (Standard)	
10567 10572 10573		X		X		Ethernet: TCP-Socket-Timeout (in Sekunden)		uint(16)	2		565535	Standard: 5 s	