

Programmierbarer Regler CU-XXX.K4/R/BUS:

Der programmierbare Regler CU-XXX.K4/R/BUS kann nach Kundenvorgaben programmiert und kalibriert geliefert werden. Über die BUS Schnittstelle können spezifische Werte jedoch auch kundenseitig, wie nachfolgend aufgelistet, eingestellt werden.

Zum Betrieb als reinem Regler mit 3 Analogeingängen, 4 Schaltausgängen, 0-10V Ausgang wird die BUS Schnittstelle nicht benötigt, bei Bestellung dann die gewünschten Funktionen angeben.

Über die RS485 BUS Schnittstelle ist es auch möglich die Eingangs- und Ausgangswerte direkt von der SPS zu kontrollieren, somit kann das Gerät als SPS-Expanderbaustein genutzt werden.

Modbus RTU Specifications for device CU-XXX.K4/R/BUS

Supported Modbus types:

3 = Holding Register

4 = Input Register

Supportet Modbus functions:

3 = Read Holding Register

4 = Read Input Register

6 = Write Single Register

16 = Write Multiple Register

Physical Layer:

RS485, 2400 to 57600Baud,

1/8 unit-load, no terminator required, line polarization integrated

max. 128 devices without repeater

for additional information's about Modbus specifications see <http://www.modbus.org/>

Device Typ:

Modbus RTU Slave

Input Register					
Signal Name	Typ	Modbus address	Default value	Typ	Description
dev_ver	uint16	0 (30000)			Device version
dev_typ	uint16	1			Device typ
in_value(1)	uint16	2			Data of Input 1, see in_hw_conf
in_value (2)	unit16	3			Data of input 2, see in_hw_conf
in_value(3)	unit16	4			Data of Input 3, see in_hw_conf
in_digital_hold	uint16	5			Data of Inputs set as digital input. Input set High will be hold until read out .0 Input 1 .1 Input 2 .3 Input 3
out_value	unit16	7			0-65535: 0-10V
out_rel_value	unit16	7			.0 Relays K1 .1 Relays K2 .2 Relays K3 .3 Relays K4
control_actual_value	unit16	8			input mean value (*0,1K)
control_out_value	unit16	9			0-10V out value (+0,1%)

Holding Register

Signal Name	Typ	Modbus address	Default value	Typ	Description
dev_mode	uint16	0 (40000)	1	rem.	Modbus slave mode
dev_address	uint16	1	1	rem.	Modbus slave address
dev_baudrate	uint16	2	8	rem.	Modbus Baudrate: 0 = reserved 4 = 2400 Baud 5 = 4800 Baud 6 = 9600 Baud 7 = 14400 Baud 8 = 19200 Baud 9 = 28800 Baud 10 = 38400 Baud 11 = 57600 Baud
dev_parity	uint16	3	2	rem.	Modbus parity bit: 0 = No parity (2bit stop) 1 = Odd parity (1bit stop) 2 = Even parity (1bit stop) 3 = No parity (1bit stop)
in_hw_conf(1)	uint16	4	131	rem.	For input configuration set to temp. sensor the input value is scaled to Kelvin*10 as example: input value 2731=0°C, 2931 = 20°C 0 = disable 1 = digital (5-24V DC) 2 = analog (0-30V) 3 = low-analog (0-2,048V) 4 = R (*Ohm) 128 = PT100 (*0,1K) 129 = PT200 (*0,1K) 130 = PT500 (*0,1K) 131 = PT1000 (*0,1K) 132 = NI100 DIN (*0,1K) 133 = NI200 DIN (*0,1K) 134 = NI500 DIN (*0,1K) 135 = NI1000 DIN (*0,1K) 136 = NI100 TK5000 (*0,1K) 137 = NI200 TK5000 (*0,1K) 138 = NI500 TK5000 (*0,1K) 139 = NI1000 TK5000 (*0,1K)
in_hw_conf(2)	unit16	5		rem.	
in_hw_conf(3)	uint16	6		rem.	
control_setpoint	unit16	7	2981	rem.	setpoint (*0,1K)
control_p_value	unit16	8	10	rem.	p value (*0,1K)
control_i_value	unit16	9	20	rem.	i value (*50ms)
control_sensors	unit16	10	3	rem.	set number of sensors conneted (1-3)
control_out_min	unit16	11	1000	rem.	0-10V out min value (0-1000 = 0-10V) set out_min > out_max for inverted output
control_out_max	unit16	12	200	rem.	0-10V out max value (0-1000 = 0-10V) set out_min > out_max for inverted output
out_rel_on(1)	unit16	13	0	rem.	out K1 switch on value (*0,1K)
out_rel_on(2)	unit16	14	0	rem.	out K2 switch on value (*0,1K)
out_rel_off(1)	unit16	15	0	rem.	out K1switch off value (*0,1K)
out_rel_off(2)	unit16	16	0	rem.	out K2 switch off value (*0,1K)
out_3p_runtime	unit16	17	2000	rem.	out K3/4 runtime (*50ms)
out_3p_hyst	unit16	18	5	rem.	out K3/4 hysteresis (*0,1%)

rem. = remanence data

RINCK ELECTRONIC 16.02.2011

Für Rückfragen zum Gerät oder dem BUS Protokoll bitte Firma RINCK ELECTRONIC kontaktieren.
Weitere technische Daten sind dem Datenblatt C820_33_CU-XXX.K4 zu entnehmen.