

AMC501-D-92007 Modbus 地址表

2022.05.23

一. 快速访问区

PLC 地址	设备地址	说明				
40001~40002	0000~0001	【总目标值】（只读）整数，采用重量单位和重量小数点				
40003~40004	0002~0003	【A 秤目标值】				
40005~40006	0004~0005	【B 秤目标值】				
40007~40008	0006~0007	【累计重量】（可读/可写）整数，采用重量单位和重量小数点				
		读：返回累计重量值				
		写：写入任何数值将清除累计重量和累计次数				
40009~40010	0008~0009	累计次数				
40011~40012	0010~0011	收发货累计重量				
40013~40014	0012~0013	收发货累计次数				
40015~40016	0014~0015	Bulk 模式下的实时流量值，流量单位：重量单位/h。整型数据，实带两位小数点，例如当流量值为 123456 时，实际是指 1234.56。				
40017~40018	0016~0017	当前 A 秤重量值，有符号整型数据				
		当读出值为 0x7FFFFFFF 时，表示正溢出，为 0x7FFFFFFE 时，表示负溢出				
40019~40020	0018~0019	当前 B 秤重量值，有符号整型数据				
		当读出值为 0x7FFFFFFF 时，表示正溢出，为 0x7FFFFFFE 时，表示负溢出				
40021	0020	单位				
		0: g				
		1: kg				
		2: t				
40022	0021	小数点				
		0: 0				
		1: 0.0				
		2: 0.00				
		3: 0.000				
		4: 0.0000				
40023	0022	工作模式				
40024	0023	配方号				
40025	0024	设定批次数				
40026	0025	当前已经完成的批次数				
40027	0026	系统状态 1				
		D15: 固定为 0				
		D14	D13	D12	D11	D10

		<table><tr><td>0: 正常 1: 缓停中</td><td>0: 停止 1: 运行</td><td>0: 普通模式 1: 自学习模式</td><td>0: B 秤卸料关 1: B 秤卸料开</td><td>0: A 秤卸料关 1: A 秤卸料开</td></tr></table> <table><tr><td>D9 0: B 秤松袋 1: B 秤夹袋</td><td>D8 0: A 秤松袋 1: A 秤夹袋</td><td>D7 0: B 秤非零 1: B 秤零点</td><td>D6 0: A 秤非零 1: A 秤零点</td><td>D5 0: B 秤正常 1: B 秤溢出</td></tr></table> <table><tr><td>D4 0: A 秤正常 1: A 秤溢出</td><td>D3 0: B 秤 AD 稳定 1: B 秤 AD 不稳</td><td>D2 0: A 秤 AD 稳定 1: A 秤 AD 不稳</td><td>D1 0: B 秤重量稳定 1: B 秤重量不稳</td><td>D0 0: A 秤重量稳定 1: A 秤重量不稳</td></tr></table>	0: 正常 1: 缓停中	0: 停止 1: 运行	0: 普通模式 1: 自学习模式	0: B 秤卸料关 1: B 秤卸料开	0: A 秤卸料关 1: A 秤卸料开	D9 0: B 秤松袋 1: B 秤夹袋	D8 0: A 秤松袋 1: A 秤夹袋	D7 0: B 秤非零 1: B 秤零点	D6 0: A 秤非零 1: A 秤零点	D5 0: B 秤正常 1: B 秤溢出	D4 0: A 秤正常 1: A 秤溢出	D3 0: B 秤 AD 稳定 1: B 秤 AD 不稳	D2 0: A 秤 AD 稳定 1: A 秤 AD 不稳	D1 0: B 秤重量稳定 1: B 秤重量不稳	D0 0: A 秤重量稳定 1: A 秤重量不稳
0: 正常 1: 缓停中	0: 停止 1: 运行	0: 普通模式 1: 自学习模式	0: B 秤卸料关 1: B 秤卸料开	0: A 秤卸料关 1: A 秤卸料开													
D9 0: B 秤松袋 1: B 秤夹袋	D8 0: A 秤松袋 1: A 秤夹袋	D7 0: B 秤非零 1: B 秤零点	D6 0: A 秤非零 1: A 秤零点	D5 0: B 秤正常 1: B 秤溢出													
D4 0: A 秤正常 1: A 秤溢出	D3 0: B 秤 AD 稳定 1: B 秤 AD 不稳	D2 0: A 秤 AD 稳定 1: A 秤 AD 不稳	D1 0: B 秤重量稳定 1: B 秤重量不稳	D0 0: A 秤重量稳定 1: A 秤重量不稳													
40028	0027	系统状态 2 D15~D10: 固定为 0 <table><tr><td>D9 0: B 秤没运行 1: B 秤正运行</td><td>D8 0: A 秤没运行 1: A 秤正运行</td></tr></table> <table><tr><td>D7 0: B 秤非定值 1: B 秤定值</td><td>D6 0: A 秤非定值 1: A 秤定值</td></tr></table> <table><tr><td>D5 0: B 秤小投信号无输出 1: B 秤小投信号有输出</td><td>D4 0: A 秤小投信号无输出 1: A 秤小投信号有输出</td><td>D3 0: B 秤中投信号无输出 1: B 秤中投信号有输出</td></tr></table> <table><tr><td>D2 0: A 秤中投信号无输出 1: A 秤中投信号有输出</td><td>D1 0: B 秤大投信号无输出 1: B 秤大投信号有输出</td><td>D0 0: A 秤大投信号无输出 1: A 秤大投信号有输出</td></tr></table>	D9 0: B 秤没运行 1: B 秤正运行	D8 0: A 秤没运行 1: A 秤正运行	D7 0: B 秤非定值 1: B 秤定值	D6 0: A 秤非定值 1: A 秤定值	D5 0: B 秤小投信号无输出 1: B 秤小投信号有输出	D4 0: A 秤小投信号无输出 1: A 秤小投信号有输出	D3 0: B 秤中投信号无输出 1: B 秤中投信号有输出	D2 0: A 秤中投信号无输出 1: A 秤中投信号有输出	D1 0: B 秤大投信号无输出 1: B 秤大投信号有输出	D0 0: A 秤大投信号无输出 1: A 秤大投信号有输出					
D9 0: B 秤没运行 1: B 秤正运行	D8 0: A 秤没运行 1: A 秤正运行																
D7 0: B 秤非定值 1: B 秤定值	D6 0: A 秤非定值 1: A 秤定值																
D5 0: B 秤小投信号无输出 1: B 秤小投信号有输出	D4 0: A 秤小投信号无输出 1: A 秤小投信号有输出	D3 0: B 秤中投信号无输出 1: B 秤中投信号有输出															
D2 0: A 秤中投信号无输出 1: A 秤中投信号有输出	D1 0: B 秤大投信号无输出 1: B 秤大投信号有输出	D0 0: A 秤大投信号无输出 1: A 秤大投信号有输出															
40029	0028	读 A 秤运行状态 0: 停止状态 1: 除下面所有状态外的其他运行状态 2: 等待下料位有效 3: 加料延时 4: 有斗秤正在清零 5: 大投 6: 中投 7: 小投 8: 等待超欠差检测 9: 超欠差等待稳定															

		10: 出现超欠差事件 11: 定值 12: 等待夹袋 13: 等待另一秤 14: 卸料 15: 卸料延时时间 16: 无斗秤正在去皮 17: 无斗秤正在拍袋 18: 无斗秤正在松袋 19: 当前是自学习流程 20: 阀口秤清零中 21: 等待双秤互锁中 22: 等待打码完成						
40030	0029	读 B 秤运行状态，状态值同 A 秤运行状态						
40031	0030	报警信息 0: 无报警 1: 未知错误报警 2: 批次完成报警 3: 散料累计完成 4: 超欠差报警 5: 有斗秤卸料时松袋报警 6: A 秤超欠差报警 7: B 秤超欠差报警 8: A 秤卸料振打无效报警 9: B 秤卸料振打无效报警 10: A 秤自学习错误 11: B 秤自学习错误 12: A 秤有斗秤卸料门未关闭错误 13: B 秤有斗秤卸料门未关闭错误 14: A 秤无斗秤加料中松袋错误 15: B 秤无斗秤加料中松袋错误						
40032	0031	状态 <table><tr><td>D15~D2</td><td>D1</td><td>D0</td></tr><tr><td>保留未用</td><td>B 调试信息更新</td><td>A 调试信息更新</td></tr></table>	D15~D2	D1	D0	保留未用	B 调试信息更新	A 调试信息更新
D15~D2	D1	D0						
保留未用	B 调试信息更新	A 调试信息更新						
40033	0032	读输入开关量状态 D0~D6 对应 IN1~IN7，D7~D15 固定为 0 1. 对应位为 1 表示输入有效，对应位为 0 表示输入无效； 2. 该地址写入无效，返回错误； 3. 该地址任意时刻都可以读取；						
40034	0033	错误的操作提示：（本地址可写 0 以清除提示，写其他值错误） 0: 无操作提示 1: A 秤清零超出范围 2: A 秤清零时不稳定 3: A 秤清零时 OFL						

		4: B 秤清零超出范围 5: B 秤清零时不稳定 6: B 秤清零时 OFL 7: A 秤零点标定时不稳定 8: B 秤零点标定时不稳定 9: A 秤目标值为 0 错误 10: B 秤目标值为 0 错误 11: 总目标值不是单秤目标值整数倍, 且不大于 1 倍 12: 两秤目标值不相等错误 13: 总目标值不是 A 秤目标值整数倍, 且不大于 1 倍 14: 总目标值不是 B 秤目标值整数倍, 且不大于 1 倍 15: A 秤重量值溢出错误 16: B 秤重量值溢出错误 17: A 秤当前正在卸料, 所以不能松袋 18: B 秤当前正在卸料, 所以不能松袋 19: A 秤卸料输出未定义 20: B 秤卸料输出未定义 21: A 秤夹袋输出未定义 22: B 秤夹袋输出未定义 23: A 秤增益标定时 1 个分度不足 2 个 AD 码 24: B 秤增益标定时 1 个分度不足 2 个 AD 码 25: 输送机升降超时 26: 输送机分界重量不能设置为 0 27: 输送机分界重量设置不合理 28: 输送机高度位置个数设置超范围 29: 位置信号全无效 无法确认升降 30: 输送机高度设置超范围
40035	0034	高速开关量输出状态: 0-无输出, 1-有输出 Bit0: A 秤加料 Bit1: B 秤加料 Bit2: A 秤卸料 Bit3: B 秤卸料 Bit4: A 秤夹松袋 Bit5: B 秤夹松袋 Bit6: 切线 Bit7: 牵引机滑块 Bit8: 牵引机夹袋 Bit9: 撑袋
40036	0035	料速级数: 0: 两料速 (只有中投和小投) 1: 三料速 (有大、中、小投)
40037	0036	智能包装开关
40038	0037	【启动/急停】(可读/可写) 写入: 1: 启动全部通道 2: 启动 A

		3: 启动 B 4: 停止全部通道 5: 停止 A 6: 停止 B 读出: 固定为 0
40039~ 40040	0038~ 0039	【错误报告】 (可读/可写) 整数类型 写入任意数清除当前错误
40041~40048	0040~0047	备用, 读出为 0

二. 功能控制

PLC 地址	设备地址	说明
40049	0048	【运行】 (可读/可写) 写入: 1: 全部启动 2: 启动 A 秤 3: 启动 B 秤 读出 1: 捕获开关量启动信号
40050	0049	缓停: 写 1 停止运行, 写 0 无效, 收到该停止命令后, 将完成当前包装过程, 然后才停止 读出为 0
40051	0050	【急停】 (可读/可写) 写入: 1: 全部立即停止运行 2: 立即停止 A 秤 3: 立即停止 B 秤 读出为 0
40052	0051	【清零】 (可读/可写) 整数 D0: 写 1 清零 A 秤, 写 0 无效 D1: 写 1 清零 B 秤, 写 0 无效 D2~D15 无效 读出为 0
40053	0052	清报警: 写 1 清报警, 写 0 无效 读出为 0
40054	0053	A 秤夹袋/松袋: 写 1 输出夹袋, 写 0 输出松袋 (只能在停止运行时使用) 读出: 1-夹袋, 0-松袋
40055	0054	B 秤夹袋/松袋: 写 1 输出夹袋, 写 0 输出松袋 (只能在停止运行时使用) 读出: 1-夹袋, 0-松袋
40056	0055	A 秤手动卸料: 写 1 输出卸料信号, 写 0 关闭卸料信号 (只能在停止运行时使用) 读出: 1-卸料开, 0-卸料关
40057	0056	B 秤手动卸料: 写 1 输出卸料信号, 写 0 关闭卸料信号 (只能在停止运行时使用)

		读出： 1-卸料开，0-卸料关
40058	0057	A 秤手动大投：写 1 输出大投，写 0 关闭大投输出（只能在停止运行时使用） 读出：1-大投输出有效，0-大投输出无效或者没有定义大投输出
40059	0058	B 秤手动大投：写 1 输出大投，写 0 关闭大投输出（只能在停止运行时使用） 读出：1-大投输出有效，0-大投输出无效或者没有定义大投输出
40060	0059	A 秤手动中投：写 1 输出中投，写 0 关闭中投输出（只能在停止运行时使用） 读出：1-中投输出有效，0-中投输出无效或者没有定义中投输出
40061	0060	B 秤手动中投：写 1 输出中投，写 0 关闭中投输出（只能在停止运行时使用） 读出：1-中投输出有效，0-中投输出无效或者没有定义中投输出
40062	0061	A 秤手动小投：写 1 输出小投，写 0 关闭小投输出（只能在停止运行时使用） 读出：1-小投输出有效，0-小投输出无效或者没有定义小投输出
40063	0062	B 秤手动小投：写 1 输出小投，写 0 关闭小投输出（只能在停止运行时使用） 读出：1-小投输出有效，0-小投输出无效或者没有定义小投输出
40064	0063	A 秤手动拍袋：写 1 启动一次拍袋（定值后拍袋），写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-拍袋测试中，0-无拍袋测试
40065	0064	B 秤手动拍袋：写 1 启动一次拍袋（定值后拍袋），写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-拍袋测试中，0-无拍袋测试
40066	0065	A 秤额外拍袋测试：写 1 启动一次额外拍袋，写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-额外拍袋测试中，0-无额外拍袋测试
40067	0066	B 秤额外拍袋测试：写 1 启动一次额外拍袋，写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-额外拍袋测试中，0-无额外拍袋测试
40068	0067	A 秤卸料振打测试：写 1 启动一次振打测试，写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-振打测试中，0-无振打测试
40069	0068	B 秤卸料振打测试：写 1 启动一次振打测试，写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-振打测试中，0-无振打测试
40070	0069	A 秤打码测试：写 1 启动一次打码测试，写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-打码测试中，0-无打码测试
40071	0070	B 秤打码测试：写 1 启动一次打码测试，写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-打码测试中，0-无打码测试
40072	0071	手动皮带：写 1 启动一次皮带输出，写 0 无效（只能在停止运行时使用） 读出：1-皮带测试中，0-无皮带测试
40073	0072	自检：写非零值进行一次自检，写 0 停止自检 读出：1-自检中，0-非自检
40074	0073	牵引机流程测试：写非零值进行一次牵引机流程测试 读出：1-测试中，0-未测试
40075	0074	输送机自动升降 写：1 执行自动升降
40076	0075	输送机上升一次 读：0：上升无效。1：上升有效 写：1：输送机上升一次
40077	0076	输送机下降一次 读：0：下降无效。1：下降有效 写：1：输送机下降一次
40078	0077	输送机高度设置，1~5

40079	0078	输送机停止 写：1：输送机停止														
40080	0079	输送机上升 读：0：上升无效。1：上升有效 写：1：输送机上升														
40081	0080	输送机下降 读：0：下降无效。1：下降有效 写：1：输送机下降														
40082	0081	输送机状态，只读 D15~D7：固定为 0 <table border="1"><tr><td>D6</td><td>D5</td></tr><tr><td>输送机位置 5</td><td>输送机位置 4</td></tr></table> <table border="1"><tr><td>D4</td><td>D3</td><td>D2</td><td>D1</td><td>D0</td></tr><tr><td>输送机位置 3</td><td>输送机位置 2</td><td>输送机位置 1</td><td>输送机下降</td><td>输送机上升</td></tr></table>	D6	D5	输送机位置 5	输送机位置 4	D4	D3	D2	D1	D0	输送机位置 3	输送机位置 2	输送机位置 1	输送机下降	输送机上升
D6	D5															
输送机位置 5	输送机位置 4															
D4	D3	D2	D1	D0												
输送机位置 3	输送机位置 2	输送机位置 1	输送机下降	输送机上升												
40083	0082	牵引机滑块操作： 读出：当前操作状态 写入：写 1 移出，写 0 移回														
40084~40098	0083~0097	备用，不能写入，读出为 0														

三．基本参数

PLC 地址	设备地址	说明
40099	0098	追零范围，取值为 0~9，表示 0d~9d，0 表示不进入追零
40100	0099	判稳范围，取值为 0~8，对应表示 1d~9d
40101	0100	判稳时间，1~99，表示 0.1s~9.9s
40102	0101	清零范围，取值为 0~99，表示表示最大量程的 0%~99%
40103	0102	上电自动清零开关： 0：上电不自动清零； 非 0：上电自动清零；
40104	0103	A 秤滤波等级，取值为 0~9，9 表示效果最好的滤波。
40105	0104	系统复位，写 0 无效： 1：基本参数复位 2：重量标定复位 3：开关量参数复位 4：包装参数复位 5：逻辑编程参数复位

		6: 串口通讯参数复位 7: 所有参数复位 读出固定为 0
40106	0105	A 秤传感器毫伏数, 0、1、2 代表 1mv/v、2mv/v、3mv/v
40107	0106	B 秤传感器毫伏数, 0、1、2 代表 1mv/v、2mv/v、3mv/v
40108	0107	B 秤滤波等级, 取值为 0~9, 9 表示效果最好的滤波。
40109	0108	固件号, FW1, 只读
40110	0109	固件号, FW2, 只读
40111	0110	固件号, FW3, 只读 FW1+FW2+FW3 组成固件号
40112~40113	0111~0112	后台编译日期, 如 2018. 7. 2, 则数值为 20180702, 只读
40114	0113	卸料滤波等级, 取值为 0~9, 9 表示效果最好的滤波。
40115	0114	【扩展模块】 (只读) 0: 无扩展模块 1: RS232/RS485 2: 5 路 IO
40116	0115	【5 路 IO 设定】 (可读/可写) 当扩展模块为 5 路 IO 时, 用于设定 5 路 IO 形式: 0: 两路输入三路输出; 1: 五路输出。
40117~40135	0116~0134	备用, 读出为 0

四. 开关量

PLC 地址	设备地址	说明
40136	0135	输入开关量 IN1 标定 (写入和读出格式相同): 0 表示 I0, 1 表示 I1, 以此类推;
40137	0136	输入开关量 IN2 标定 (写入和读出格式相同): 0 表示 I0, 1 表示 I1, 以此类推;
40138	0137	输入开关量 IN3 标定 (写入和读出格式相同): 0 表示 I0, 1 表示 I1, 以此类推;
40139	0138	输入开关量 IN4 标定 (写入和读出格式相同): 0 表示 I0, 1 表示 I1, 以此类推;
40140	0139	输入开关量 IN5 标定 (写入和读出格式相同): 0 表示 I0, 1 表示 I1, 以此类推;
40141	0140	输入开关量 IN6 标定 (写入和读出格式相同): 0 表示 I0, 1 表示 I1, 以此类推;
40142	0141	输入开关量 IN7 标定 (写入和读出格式相同): 0 表示 I0, 1 表示 I1, 以此类推;

40143	0142	输入开关量 IN8 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 I0，1 表示 I1，以此类推；
40144	0143	输入开关量 IN9 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 I0，1 表示 I1，以此类推；
40145	0144	输入开关量 IN10 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 I0，1 表示 I1，以此类推；
40146	0145	输出开关量 OUT1 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40147	0146	输出开关量 OUT2 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40148	0147	输出开关量 OUT3 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40149	0148	输出开关量 OUT4 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40150	0149	输出开关量 OUT5 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40151	0150	输出开关量 OUT6 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40152	0151	输出开关量 OUT7 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40153	0152	输出开关量 OUT8 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40154	0153	输出开关量 OUT9 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40155	0154	输出开关量 OUT10 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40156	0155	输出开关量 OUT11 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40157	0156	输出开关量 OUT12 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40158	0157	输出开关量 OUT13 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40159	0158	输出开关量 OUT14 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40160	0159	输出开关量 OUT15 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40161	0160	输出开关量 OUT16 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40162	0161	进入/退出开关量测试 写入：0-退出开关量测试；非 0-进入开关量测试 读出：0-当前不是开关量测试状态；1-当前正在开关量测试
40163	0162	输出开关量的输出测试状态（写入和读出格式相同）： D0~D15 对应 OUT1~OUT16 对应位为 1，表示输出有效，对应位为 0 表示输出无效。

40164	0163	开关量复位：写非 0 值将开关量复位到当前工作模式相对应的状态 读出固定为 0
40165	0164	高速输出开关量 1 定义
40166	0165	高速输出开关量 2 定义
40167	0166	高速输出开关量 3 定义
40168	0167	高速输出开关量 4 定义
40169	0168	高速输出开关量 5 定义
40170	0169	高速输出开关量 6 定义
40171	0170	高速输出开关量 7 定义
40172	0171	高速输出开关量 8 定义
40173	0172	输入开关量 IN11 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 I0，1 表示 I1，以此类推；
40174	0173	输入开关量 IN12 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 I0，1 表示 I1，以此类推；
40175	0174	输出开关量 OUT17 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40176	0175	输出开关量 OUT18 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40177	0176	高速开关量/普通开关量设置 Bit0 对应 H01，Bit1 对应 H02，一直到 H0C，以此类推 0：普通开关量 1：高速开关量
400178	0177	输出开关量的输出测试状态（写入和读出格式相同）： D0~D4 对应 OUT17~OUT21 对应位为 1，表示输出有效，对应位为 0 表示输出无效。
40179	0178	输入开关量 IN13 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 I0，1 表示 I1，以此类推；
40180	0179	输入开关量 IN14 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 I0，1 表示 I1，以此类推；
40181	0180	输出开关量 OUT19 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40182	0181	输出开关量 OUT20 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40183	0182	输出开关量 OUT21 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40184	0183	高速输出开关量 A 定义
40185	0184	高速输出开关量 B 定义
40186	0185	高速输出开关量 C 定义
40187	0186	输出开关量 OUT22 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40188	0187	输出开关量 OUT23 标定（写入和读出格式相同）： 0 表示 00，1 表示 01，以此类推；
40189~40193	0188~0192	备用，读出为 0

五. 包装秤参数(1)

PLC 地址	设备地址	说明
40194	0193	工作模式： 0: AB 有斗组合包装 1: AB 有斗高速包装 2: A 有斗组合包装 3: B 有斗组合包装 4: 无斗模式 1 5: 无斗模式 2 6: 无斗模式 3 7: 无斗模式 4 8: 散料累计互斥模式 9: 散料累计同时模式 10: A 秤散料累计 11: B 秤散料累计 12: 双秤阀口
40195	0194	有斗秤清零间隔，0~99
40196	0195	无斗秤包装模式： 0: 毛重包装 1: 净重包装
40197	0196	给料模式： 0: 独立给料 1: 组合给料 2: 小投独立(大投中投组合)
40198	0197	卸料互锁时间：有斗秤组合模式下，当一秤进入卸料时，启动卸料互锁时间，该时间结束或者卸料结束时，另一秤才能启动卸料。该功能为防两秤同时卸料时，堵塞料口。
40199	0198	批次设置，0~9999
40200	0199	供料延时时间：0~999 表示 0.0s~99.9s
40201	0200	供料继续时间：0~999 表示 0.0s~99.9s
40202	0201	输送机高度调节功能开关：0：关闭；1：打开。
40203	0202	输送机高度位置个数：2~5
40204~40205	0203~0204	输送机重量分界值 1~2
40206~40207	0205~0206	输送机重量分界值 2~3
40208~40209	0207~0208	输送机重量分界值 3~4
40210~40211	0209~0210	输送机重量分界值 4~5
40212	0211	输送机升降超时时间，0~999 表示 0~99.9s
40213	0212	输送机升降转换间隔时间，0~999 表示 0~99.9s

40214~40225	0213~0224	备用，读出为 0						
40226	0225	RS232 通信格式 <table><tr><th>设备地址</th><th>波特率</th><th>数据格式</th></tr><tr><td>D15~D6: 0~99</td><td>D5~D3: 000: 4800 001: 9600 010: 19200 011: 38400 100: 57600</td><td>D2~D0: 000: 7-E-1 001: 7-0-1 010: 8-N-1 011: 8-E-1 100: 8-0-1</td></tr></table>	设备地址	波特率	数据格式	D15~D6: 0~99	D5~D3: 000: 4800 001: 9600 010: 19200 011: 38400 100: 57600	D2~D0: 000: 7-E-1 001: 7-0-1 010: 8-N-1 011: 8-E-1 100: 8-0-1
设备地址	波特率	数据格式						
D15~D6: 0~99	D5~D3: 000: 4800 001: 9600 010: 19200 011: 38400 100: 57600	D2~D0: 000: 7-E-1 001: 7-0-1 010: 8-N-1 011: 8-E-1 100: 8-0-1						
40227	0226	RS232 通信协议: 0: Modbus-RTU-H 1: Modbus-RTU-L						
40228	0227	RS485 通信格式 <table><tr><th>设备地址</th><th>波特率</th><th>数据格式</th></tr><tr><td>D15~D6: 0~99</td><td>D5~D3: 000: 4800 001: 9600 010: 19200 011: 38400 100: 57600</td><td>D2~D0: 000: 7-E-1 001: 7-0-1 010: 8-N-1 011: 8-E-1 100: 8-0-1</td></tr></table>	设备地址	波特率	数据格式	D15~D6: 0~99	D5~D3: 000: 4800 001: 9600 010: 19200 011: 38400 100: 57600	D2~D0: 000: 7-E-1 001: 7-0-1 010: 8-N-1 011: 8-E-1 100: 8-0-1
设备地址	波特率	数据格式						
D15~D6: 0~99	D5~D3: 000: 4800 001: 9600 010: 19200 011: 38400 100: 57600	D2~D0: 000: 7-E-1 001: 7-0-1 010: 8-N-1 011: 8-E-1 100: 8-0-1						
40229	0228	RS485 通信协议: 0: Modbus-RTU-H 1: Modbus-RTU-L						

六. 配方(两字节区)

PLC 地址	设备地址	说明
40230	0229	配方号: 0~19, 表示配方 1~20
40231	0230	料速级数: 0: 两料速 (只有中投和小投) 1: 三料速 (有大、中、小投)
40232	0231	加料延时时间 (t1): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40233	0232	A 秤大投禁止比较时间 (t2): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40234	0233	B 秤大投禁止比较时间 (t2): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40235	0234	超欠差检测时间 (t5): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40236	0235	定值保持时间 (t6): 0~999 表示 0.0s~99.9s, 为 0 时关闭定值功能

40237	0236	卸料延时时间 (t7): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40238	0237	夹袋延时时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40239	0238	松袋延时时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40240	0239	皮带启动延时时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40241	0240	皮带运行时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40242	0241	下料位信号有效延时时间 (t11): 0~999 表示 0.0s~99.9s 无斗秤模式下, 当一秤检测到下料位有效并开始加料后, 如果在 t11 时间内另一秤也夹袋, 那么即便下料位无效也要启动加料。
40243	0242	落差修正次数: 0~99, 0 表示关闭落差修正
40244	0243	落差修正范围: 0~999, 表示 0%~99.9%
40245	0244	落差修正幅度: 0-25%, 1-50%, 2-75%, 3-100%
40246	0245	小投点动开关: 1-开启, 0-关闭
40247	0246	小投点动高电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40248	0247	小投点动低电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40249	0248	卸料超时检测时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40250	0249	卸料振打高电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40251	0250	卸料振打低电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40252	0251	卸料振打次数: 0~99。为 0 时关闭卸料振打功能
40253	0252	拍袋模式: 0: 关闭拍袋 1: 加料中拍袋 2: 定值后拍袋 3: 加料中及定值后都拍袋
40254	0253	加料中拍袋次数: 0~99
40255	0254	定值后拍袋次数: 0~99
40256	0255	拍袋延时: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40257	0256	拍袋高电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40258	0257	拍袋低电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40259	0258	额外拍袋高电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40260	0259	吹料点动高电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s 当吹料点动高电平时间和吹料点动低电平时间都为 0 时, 将关闭吹料点动功能, 但正常的吹料功能不受影响。
40261	0260	吹料点动低电平时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s 当吹料点动高电平时间和吹料点动低电平时间都为 0 时, 将关闭吹料点动功能, 但正常的吹料功能不受影响。
40262	0261	打码时不允许卸料/不允许加料: 1: 开启此功能, 0: 关闭此功能
40263	0262	打码启动延时: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40264	0263	打码输出持续时间: 0~999 表示 0.0s~99.9s 此值为 0 时, 将关闭打码功能
40265	0264	夹松袋时间差: 0~999 表示 0.0s~99.9s
40266	0265	A 秤中投禁止比较时间 (t3): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40267	0266	B 秤中投禁止比较时间 (t3): 0~999 表示 0.0s~99.9s

40268	0267	A 秤小投禁止比较时间 (t4): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40269	0268	B 秤小投禁止比较时间 (t4): 0~999 表示 0.0s~99.9s
40270~40292	0269~0291	备用, 读出为 0, 不能写入

七. 配方(四字节区)

PLC 地址	设备地址	说明
40293~40294	0292~0293	总目标值/发货总量
40295~40296	0294~0295	A 秤目标值
40297~40298	0296~0297	B 秤目标值
40299~40300	0298~0299	A 秤大投提前量
40301~40302	0300~0301	B 秤大投提前量
40303~40304	0302~0303	A 秤中投提前量
40305~40306	0304~0305	B 秤中投提前量
40307~40308	0306~0307	A 秤小投落差值
40309~40310	0308~0309	B 秤小投落差值
40311~40312	0310~0311	卸料零区值
40313~40314	0312~0313	拍袋起始重量, 无斗秤下才有效
40315~40316	0314~0315	超欠差报警开关: 1-开启, 0-关闭
40317~40318	0316~0317	超差值
40319~40320	0318~0319	欠差值
40321~40322	0320~0321	超欠差暂停开关: 1-暂停, 0-不暂停
40323~40324	0322~0323	自学习次数, 0~150, 为 0 时关闭自学习。当自学习完成后, 该值被自动清 0。
40325~40326	0324~0325	阀口零区值, 该值只在阀口秤模式下有效, 当重量值低于该值时, 会自动清零。
40327~40328	0326~0327	备用, 读出为 0, 不能写入
.....		
40367~40368	0366~0367	

八. 累计

PLC 地址	设备地址	说明
40369~40370	0368~0369	累计重量: 读: 返回累计重量值 写: 写入任何数值将清除累计重量和累计次数
40371~40372	0370~0371	累计次数: 读: 返回累计次数

		写：写入任何数值将清除累计重量和累计次数
40373~40374	0372~0373	手动卸料计入累计与否： 0：手动卸料不计入累计 1：手动卸料计入累计
40375~40376	0374~0375	累计收发货重量 读：返回累计收发货重量 写：写入任何数值将清除累计收发货重量和次数
40377~40378	0376~0377	累计收发货次数 读：返回累计收发货次数 写：写入任何数值将清除累计收发货重量和次数
40379~40380 40409~40410	0378~0379 0408~0409	备用，读出为 0，不能写入

九. 重量标定

PLC 地址	设备地址	说明
40411~40412	0410~0411	单位：0 - g, 1 - kg, 2 - t
40413~40414	0412~0413	小数点，取值对应如下： 0：000000 1：00000.0 2：0000.00 3：000.000 4：00.0000
40415~40416	0414~0415	最小分度，0~5 对应取值为 1、2、5、10、20、50
40417~40418	0416~0417	最大量程，取值范围：≤最小分度×100000
40419~40420	0418~0419	A 秤有砝码零点标定： 写入非 0 可使当前显示的重量值被标定为零点 写入 0 不起作用； 读出为 0
40421~40422	0420~0421	B 秤有砝码零点标定： 写入非 0 可使当前显示的重量值被标定为零点 写入 0 不起作用； 读出为 0
40423~40424	0422~0423	A 秤有砝码增益标定： 写入重量值将标定增益 写入 0 不起作用 读出为 0
40425~40426	0424~0425	B 秤有砝码增益标定： 写入重量值将标定增益

		写入 0 不起作用 读出为 0
40427~40428	0426~0427	【A 秤无砝码标定零点内码】（可读/可写）整数 读出：上次标定时的零点内码； 写入：零点内码。
40429~40430	0428~0429	【B 秤无砝码标定零点内码】（可读/可写）整数 读出：上次标定时的零点内码； 写入：零点内码。
40431~40432	0430~0431	【A 秤无砝码标定增益内码】（可读/可写）整数 读出：上次标定时的增益内码； 写入：增益内码。
40433~40434	0432~0433	【B 秤无砝码标定增益内码】（可读/可写）整数 读出：上次标定时的增益内码； 写入：增益内码。
40435~40436	0434~0435	【A 秤无砝码标定增益重量】（可读/可写）无符号整数 读出：上次标定时的增益重量； 写入：增益重量。
40437~40438	0436~0437	【B 秤无砝码标定增益重量】 读出：上次标定时的增益重量； 写入：增益重量。
40439~40440	0438~0439	读本地址得到的是 A 秤当前传感器的电压值，单位为 uV 本地址不可写入
40441~40442	0440~0441	读本地址得到的是 B 秤当前传感器的电压值，单位为 uV 本地址不可写入
40443~40444	0442~0443	读本地址得到的是 A 秤当传感器电压和零点电压的差值，单位 uV 本地址不可写入
40445~40446	0444~0445	读本地址得到的是 B 秤当传感器电压和零点电压的差值，单位 uV 本地址不可写入
40447~40448	0446~0447	读本地址得到的是 A 秤上次零点标定时的电压值，单位为 uV 本地址不可写入
40449~40450	0448~0449	读本地址得到的是 B 秤上次零点标定时的电压值，单位为 uV 本地址不可写入
40451~40452	0450~0451	读本地址得到的是 A 秤上次增益标定时传感器电压和零点电压的差值，单位 uV 本地址不可写入
40453~40454	0452~0453	读本地址得到的是 B 秤上次增益标定时传感器电压和零点电压的差值，单位 uV 本地址不可写入
40455~40456	0454~0455	读本地址得到的是 A 秤上次标定时的增益重量值 本地址不可写入
40457~40458	0456~0457	读本地址得到的是 B 秤上次标定时的增益重量值 本地址不可写入
40459~40460	0458~0459	写 1：记录当前 A 秤的 AD 码，写 2：记录当前 B 秤的 AD 码 读本地址固定为 0
40461~40462	0460~0461	A 秤重量标定，本地址写入的是重量值，写入后将和当前记录的 A 秤 AD 码值一起标定 A 秤增益

		读本地址固定为 0
40463~40464	0462~0463	B 秤重量标定，本地址写入的是重量值，写入后将和当前记录的 B 秤 AD 码值一起标定 B 秤增益 读本地址固定为 0
40465~40466	464~465	A 秤零点标定（延时标定） 写入 1 执行标定。 读出为 0
40467~40468	466~467	B 秤零点标定（延时标定） 写入 1 执行标定。 读出为 0
40469~40470	468~469	A 秤有砝码增益标定标定 写入标定重量。 读本地址固定为 0
40471~40472	470~471	B 秤有砝码增益标定标定 写入标定重量。 读本地址固定为 0
40473	472	A 延时标定结果。 0：无信息 1 标定时信号波动大 2 标定零点成功 3 增益标定成功 4 标定增益 AD 码需大于零点 AD 码 5 标定增益精度过高 6 标定增益重量不能为 0 7 记录当前 AD 码成功 8 信号溢出无法标定
40474	473	B 延时标定结果。
40475~40476	474~475	进入标定状态。 1：进入标定状态。 0：退出标定状态。
40477~40478	476~477	A 秤增益标定（延时标定） 写入 1 记录当前 AD 码用作增益标定。 读出为 0
40479~40480	478~479	A 秤增益标定（延时标定） 写入标定重量，写入后将和当前记录的 AD 码值一起标定增益。 读出为 0
40481~40482	480~481	B 秤增益标定（延时标定） 写入 1 记录当前 AD 码用作增益标定。 读出为 0
40483~40484	482~483	B 秤增益标定（延时标定） 写入标定重量，写入后将和当前记录的 AD 码值一起标定增益。 读出为 0
40485	0484	【重量标定操作提示】 0：无提示

		1: A 秤标定时 AD 不稳定 2: B 秤标定时 AD 不稳定 3: A 秤标定时 OFL 错误 4: B 秤标定时 OFL 错误 5: A 秤零点标定成功 6: B 秤零点标定成功 7: A 秤 Ad 码记录成功 8: B 秤 Ad 码记录成功 9: 增益重量不能为 0 10: A 秤没有记录 Ad 码 11: B 秤没有记录 Ad 码 12: A 秤增益标定成功 13: B 秤增益标定成功
4085~40498	0484~0497	备用，读出为 0，不能写入

十. 电动设置

PLC 地址	设备地址	说明
40499	0498	电机参数组号 0~4 表示 1~5 号
40500	0499	加料频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40501	0500	加料频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40502	0501	加料启动频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40503	0502	加料启动频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40504~40505	0503~0504	加料启动频率个数 A 秤，0~250000
40506~40507	0505~0506	加料启动频率个数 B 秤，0~250000
40508	0507	加料减速频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40509	0508	加料减速频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40510~40511	0509~0510	加料减速频率个数 A 秤，0~250000
40512~40513	0511~0512	加料减速频率个数 B 秤，0~250000
40514~40515	0513~0514	加料大投脉冲个数 A 秤，0~250000
40516~40517	0515~0516	加料大投脉冲个数 B 秤，0~250000
40518~40519	0517~0518	加料中投脉冲个数 A 秤，0~250000

40520~40521	0519~0520	加料中投脉冲个数 B 秤，0~250000
40522~40523	0521~0522	加料小投脉冲个数 A 秤，0~250000
40524~40525	0523~0524	加料小投脉冲个数 B 秤，0~250000
40526	0525	加料关门超时时间 A 秤 0~999 表示 0.0s~99.9s
40527	0526	加料关门超时时间 B 秤 0~999 表示 0.0s~99.9s
40528	0527	加料开门方向定义 A 秤 0：输出无效对应开门，1：输出有效对应开门
40529	0528	加料开门方向定义 B 秤 0：输出无效对应开门，1：输出有效对应开门
40530	0529	卸料频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40531	0530	卸料频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40532~40533	0531~0532	卸料开门脉冲个数 A 秤，0~250000
40534~40535	0533~0534	卸料开门脉冲个数 B 秤，0~250000
40536~40537	0535~0536	卸料关门脉冲个数 A 秤，0~250000
40538~40539	0537~0538	卸料关门脉冲个数 B 秤，0~250000
40540	0539	卸料启动频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40541	0540	卸料启动频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40542~40543	0541~0542	卸料启动频率个数 A 秤，0~250000
40544~40545	0543~0544	卸料启动频率个数 B 秤，0~250000
40546	0545	卸料减速频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40547	0546	卸料减速频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40548~40549	0547~0548	卸料减速频率个数 A 秤，0~250000
40550~40551	0549~0550	卸料减速频率个数 B 秤，0~250000
40552	0551	卸料开门方向定义 A 秤 0：输出无效对应开门，1：输出有效对应开门
40553	0552	卸料开门方向定义 B 秤 0：输出无效对应开门，1：输出有效对应开门
40554	0553	卸料关门超时时间 A 秤 0~999 表示 0.0s~99.9s
40555	0554	卸料关门超时时间 B 秤 0~999 表示 0.0s~99.9s
40556	0555	夹袋频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40557	0556	夹袋频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz

40558~40559	0557~0558	夹袋脉冲个数 A 秤, 0~250000
40560~40561	0559~0560	夹袋脉冲个数 B 秤, 0~250000
40562	0561	松袋频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40563	0562	松袋频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40564~40565	0563~0564	松袋频率个数 A 秤, 0~250000
40566~40567	0565~0566	松袋频率个数 B 秤, 0~250000
40568	0567	夹袋启动频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40569	0568	夹袋启动频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40570~40571	0569~0570	夹袋启动频率个数 A 秤, 0~250000
40572~40573	0571~0572	夹袋启动频率个数 B 秤, 0~250000
40574	0573	夹袋减速频率 A 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40575	0574	夹袋减速频率 B 秤 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40576~40577	0575~0576	夹袋减速频率个数 A 秤, 0~250000
40578~40579	0577~0578	夹袋减速频率个数 B 秤, 0~250000
40580	0579	松袋超时时间 A 秤 0~999 表示 0.0s~99.9s
40581	0580	松袋超时时间 B 秤 0~999 表示 0.0s~99.9s
40582	0581	夹袋方向定义 A 秤 0: 输出无效对应夹袋, 1: 输出有效对应夹袋
40583	0582	夹袋方向定义 B 秤 0: 输出无效对应夹袋, 1: 输出有效对应夹袋
40584	0583	牵引机滑块控制方式 0: 气阀方式 1: 线性电机 2: 步进电机
40585	0584	牵引机滑块移出频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40586~40587	0585~0586	牵引机滑块移出频率个数, 0~250000
40588	0587	牵引机滑块移回频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40589~40590	0588~0589	牵引机滑块移回频率个数, 0~250000
40591	0590	牵引机滑块启动频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40592~40593	0591~0592	牵引机滑块启动频率个数, 0~250000
40594	0593	牵引机滑块减速频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz

40595~40596	0594~0595	牵引机滑块减速频率个数，0~250000
40597	0596	牵引机滑块移出超时时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40598	0597	牵引机滑块移回超时时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40599	0598	牵引滑块移出方向定义 0：输出无效对应移出，1：输出有效对应移出
40600	0599	牵引机夹袋控制方式 0：气阀方式 1：步进电机
40601	0600	牵引机夹袋频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40602~40603	0601~0602	牵引机夹袋频率个数 1，0~250000
40604	0603	牵引机松袋频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40605~40606	0604~0605	牵引机松袋频率个数，0~250000
40607	0606	牵引夹袋启动频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40608~40609	0607~0608	牵引夹袋启动频率个数，0~250000
40610	0609	牵引夹袋减速频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40611~40612	0610~0611	牵引夹袋减速频率个数，0~250000
40613	0612	牵引机松袋超时时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40614	0613	牵引机夹袋方向定义 0：输出无效对应夹袋，1：输出有效对应夹袋
40615	0614	牵引机滑块启动延时
40616	0615	牵引机滑块行程时间
40617	0616	【牵引机夹袋启动延时】（可读/可写） 0~60000 表示 0.000s~60.000s
40618	0617	牵引机夹袋行程时间
40619	0618	牵引机夹袋保持时间
40620	0619	缝包计时模式 0：开始时计时，1：结束时计时
40621	0620	缝包感应时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40622	0621	缝包持续时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40623	0622	【切线方式】（可读/可写）正整数 0：普通 IO 1：电动周转切线 2：电动正反转切线 3：电机周转（普通电机）

40624	0623	切线启动延时 0~999 表示 0.0s~99.9s
40625	0624	切线持续时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40626	0625	切线电机频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40627~40628	0626~0627	切线电机频率个数，0~250000
40629	0628	切线电机启动频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40630~40631	0629~0630	切线电机启动频率个数，0~250000
40632	0631	切线电机减速频率 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40633~40634	0632~0633	切线电机减速频率个数，0~250000
40635	0634	切线电机方向
40636	0635	操作命令，读出固定为 0，写入： 0：无效 1：A 秤加料门复位 2：B 秤加料门复位 3：A 秤夹松袋复位 4：B 秤夹松袋复位 5：A 秤加料口输出指定数量的脉冲数（从关到开方向） 6：A 秤加料口输出指定数量的脉冲数（从开到关方向） 7：B 秤加料口输出指定数量的脉冲数（从关到开方向） 8：B 秤加料口输出指定数量的脉冲数（从开到关方向） 9：A 秤夹松袋口输出指定数量的脉冲数（夹袋方向） 10：A 秤夹松袋口输出指定数量的脉冲数（松袋方向） 11：B 秤夹松袋口输出指定数量的脉冲数（夹袋方向） 12：B 秤夹松袋口输出指定数量的脉冲数（松袋方向） 13：A 秤卸料输出指定数量的脉冲数（开卸料门方向） 14：A 秤卸料输出指定数量的脉冲数（关卸料门方向） 15：A 秤卸料门复位 16：B 秤卸料输出指定数量的脉冲数（开卸料门方向） 17：B 秤卸料输出指定数量的脉冲数（关卸料门方向） 18：B 秤卸料门复位 19：切线测试 20：牵引机滑块移出步进 21：牵引机滑块移回步进 22：牵引机滑块复位 23：牵引机夹袋步进 24：牵引机松袋步进 25：牵引机夹袋复位 26：切线开步进 27：切线关步进 28：切线复位

		29: 撑袋开 30: 撑袋关 31: 推袋测试
40637~40638	0636~0637	A 秤加料测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40639~40640	0638~0639	B 秤加料测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40641~40642	0640~0641	A 秤卸料测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40643~40644	0642~0643	B 秤卸料测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40645~40646	0644~0645	A 秤夹松袋测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40647~40648	0646~0647	B 秤夹松袋测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40649~40650	0648~0649	牵引机滑块测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40651~40652	0650~0651	牵引机夹袋测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40653~40654	0652~0653	切线测试输出个数（不保存，掉电丢失），0~250000
40655	0654	【牵引机功能开关】（可读/可写） 0: 关闭; 1: 运行开启，停止开启; 2: 运行开启，停止关闭;
40656	0655	牵引机滑块移回延时 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40657	0656	【撑袋开关】（可读/可写） 0: 关闭 1: 开启
40658	0657	【撑袋开延时】（可读/可写） 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40659	0658	【撑袋开频率】（可读/可写） 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40660~40661	0659~0660	【撑袋开频率个数】（可读/可写） 0~250000
40662	0661	【撑袋关频率】（可读/可写） 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40663~40664	0662~0663	【撑袋关频率个数】（可读/可写） 0~250000
40665	0664	【撑袋加速频率】（可读/可写） 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40666~40667	0665~0666	【撑袋加速频率个数】（可读/可写） 0~250000
40668	0667	【撑袋减速频率】（可读/可写） 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40669~40670	0668~0669	【撑袋减速频率个数】（可读/可写） 0~250000
40671	0670	【撑袋关延时】（可读/可写） 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40672	0671	【撑袋关超时】（可读/可写） 0~60000 表示 0.00s~600.00s

40673	0672	【撑袋方向定义】 （可读/可写） 0：输出无效对应撑袋开，1：输出有效对应撑袋开
40674	0673	【牵引机夹袋段数】 （可读/可写）正整数 0:1 段 1:2 段
40675~40676	0674~0675	【牵引机夹袋频率个数2】 （可读/可写）正整数 取值范围：0~250000
40677	0676	【推袋模式】 （可读/可写）正整数 0：关闭 1：开关量方式 2：线性周转 3：步进周转
40678	0677	【推袋启动延时】 （可读/可写）正整数 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40679	0678	【推袋频率】 （可读/可写）正整数 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40680~40681	0679~0680	【推袋频率个数】 （可读/可写）正整数 0~250000
40682	0681	【推袋启动频率】 （可读/可写）正整数 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40683~40684	0682~0683	【推袋启动频率个数】 （可读/可写）正整数 0~250000
40685	0684	【推袋减速频率】 （可读/可写）正整数 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
40686~40687	0685~0686	【推袋减速频率个数】 （可读/可写）正整数 0~250000
40688	0687	【推袋超时】 （可读/可写）正整数 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40689	0688	【推袋原点开关选择】 （可读/可写）正整数 0~13 表示 IN1~IN14
40690	0689	【推袋脉冲输出口选择】 （可读/可写）正整数 0~10 表示 H01~H011
40691	0690	【推袋方向输出选择】 （可读/可写）正整数 0~20 表示 OUT1~OUT21
40692	0691	【推袋方向定义】 （可读/可写）正整数 0：方向输出无效 1：方向输出有效
40693	0692	【推袋启停输出】 （可读/可写）正整数 0~20 表示 OUT1~OUT21
40694	0693	【牵引机模式】 （可读/可写）正整数 0：整面夹模式 1：两侧拉伸模式
40695	0694	【伸出启动延时】 （可读/可写）正整数 0~60000 表示 0.00s~600.00s

40696	0695	【伸出行程时间】（可读/可写）正整数 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40697	0696	【扶袋启动延时】（可读/可写）正整数 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40698	0697	【扶袋保持时间】（可读/可写）正整数 0~60000 表示 0.00s~600.00s
40699~40770	0698~0769	备用，读出为 0

十一. 可编程与测试

PLC 地址	设备地址	说明
40771~40772	770~771	程序每秒循环次数
40773	772	A 实际每秒采样次数
40774	773	B 实际每秒采样次数
40075~40080	774~779	备用
40781	780	智能包装开关
40782	781	【智能包装速度】
40783	782	智能包装功能使能（只读） 0 功能无效 1 功能有效
40784	783	A 已统计包装数据个数 写 0 清除
40785	784	B 已统计包装数据个数 写 0 清除
40786	785	物料类型
40787~40790	786~789	
40791~40810	790~799	调试数据
逻辑编程参数 1		
40811	0810	逻辑类型 0：关闭 1：延时接通 2：延时断开 3：延时接通并延时断开 4：无效-有效跳变沿触发 5：有效-无效跳变沿触发
40812	0811	触发信号设置
40813	0812	触发信号输入端口
40814	0813	逻辑信号输出端口
40815	0814	延时接通时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40816	0815	延时断开时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40817	0816	输出有效时间 0~999 表示 0.0s~99.9s

40818	0817	触发类型 0: 信号触发 1: 条件触发
40819	0818	触发条件设置 0: 重量大于设定值 1: 重量小于设置定 2: 重量设定值区间内 3: 重量设定值区间外
40820~40821	0819~0820	设定值 1
40822~40823	0821~0822	设定值 2
40824	0823	重量稳定条件 0: 关闭 1: 打开
40825	0824	重量选择 0: A 秤重量 1: B 秤重量
40826~40830	0825~0829	备用，读出为 0
逻辑编程参数 2		
40831	0830	逻辑类型 0: 关闭 1: 延时接通 2: 延时断开 3: 延时接通并延时断开 4: 无效-有效跳变沿触发 5: 有效-无效跳变沿触发
40832	0831	触发信号设置
40833	0832	触发信号输入端口
40834	0833	逻辑信号输出端口
40835	0834	延时接通时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40836	0835	延时断开时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40837	0836	输出有效时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40838	0837	触发类型 0: 信号触发 1: 条件触发
40839	0838	触发条件设置 0: 重量大于设定值 1: 重量小于设置定 2: 重量设定值区间内 3: 重量设定值区间外
40840~40841	0839~0840	设定值 1
40842~40843	0841~0842	设定值 2
40844	0843	重量稳定条件 0: 关闭 1: 打开

40845	0844	重量选择 0: A 秤重量 1: B 秤重量
40846~40850	0845~0849	备用，读出为 0
逻辑编程参数 3		
40851	0850	逻辑类型 0: 关闭 1: 延时接通 2: 延时断开 3: 延时接通并延时断开 4: 无效-有效跳变沿触发 5: 有效-无效跳变沿触发
40852	0851	触发信号设置
40853	0852	触发信号输入端口
40854	0853	逻辑信号输出端口
40855	0854	延时接通时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40856	0855	延时断开时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40857	0856	输出有效时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40858	0857	触发类型 0: 信号触发 1: 条件触发
40859	0858	触发条件设置 0: 重量大于设定值 1: 重量小于设置定 2: 重量设定值区间内 3: 重量设定值区间外
40860~40861	0859~0860	设定值 1
40862~40863	0861~0862	设定值 2
40864	0863	重量稳定条件 0: 关闭 1: 打开
40865	0864	重量选择 0: A 秤重量 1: B 秤重量
40866~40870	0865~0869	备用，读出为 0
逻辑编程参数 4		
40871	0870	逻辑类型 0: 关闭 1: 延时接通 2: 延时断开 3: 延时接通并延时断开 4: 无效-有效跳变沿触发 5: 有效-无效跳变沿触发
40872	0871	触发信号设置

40873	0872	触发信号输入端口
40874	0873	逻辑信号输出端口
40875	0874	延时接通时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40876	0875	延时断开时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40877	0876	输出有效时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40878	0877	触发类型 0: 信号触发 1: 条件触发
40879	0878	触发条件设置 0: 重量大于设定值 1: 重量小于设置定 2: 重量设定值区间内 3: 重量设定值区间外
40880~40881	0879~0880	设定值 1
40882~40883	0881~0882	设定值 2
40884	0883	重量稳定条件 0: 关闭 1: 打开
40885	0884	重量选择 0: A 秤重量 1: B 秤重量
40886~40890	0885~0889	备用，读出为 0
逻辑编程参数 5		
40891	0890	逻辑类型 0: 关闭 1: 延时接通 2: 延时断开 3: 延时接通并延时断开 4: 无效-有效跳变沿触发 5: 有效-无效跳变沿触发
40892	0891	触发信号设置
40893	0892	触发信号输入端口
40894	0893	逻辑信号输出端口
40895	0894	延时接通时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40896	0895	延时断开时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40897	0896	输出有效时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40898	0897	触发类型 0: 信号触发 1: 条件触发
40899	0898	触发条件设置 0: 重量大于设定值 1: 重量小于设置定 2: 重量设定值区间内 3: 重量设定值区间外

40900~40901	0899~0900	设定值 1
40902~40903	0901~0902	设定值 2
40904	0903	重量稳定条件 0: 关闭 1: 打开
40905	0904	重量选择 0: A 秤重量 1: B 秤重量
40906~40910	0905~0909	备用, 读出为 0
逻辑编程参数 6		
40911	0910	逻辑类型 0: 关闭 1: 延时接通 2: 延时断开 3: 延时接通并延时断开 4: 无效-有效跳变沿触发 5: 有效-无效跳变沿触发
40912	0911	触发信号设置
40913	0912	触发信号输入端口
40914	0913	逻辑信号输出端口
40915	0914	延时接通时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40916	0915	延时断开时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40917	0916	输出有效时间 0~999 表示 0.0s~99.9s
40918	0917	触发类型 0: 信号触发 1: 条件触发
40919	0918	触发条件设置 0: 重量大于设定值 1: 重量小于设置定 2: 重量设定值区间内 3: 重量设定值区间外
40920~40921	0919~0920	设定值 1
40922~40933	0921~0922	设定值 2
40924	0923	重量稳定条件 0: 关闭 1: 打开
40925	0924	重量选择 0: A 秤重量 1: B 秤重量
40926~40930	0925~0929	备用, 读出为 0
40931~40940	0930~0939	
40941~41040	0940~1039	调试数据

十二. 事件系统

PLC 地址	设备地址	说明
41041	1040	【事件通道】（可读/可写）正整数 0~19 表示通道 1~通道 20
41042	1041	【触发事件】（可读/可写）正整数 0~37
41043	1042	【触发动作】（可读/可写）正整数 0~20
41044	1043	【动作完成事件】（可读/可写）正整数 0~37
41045	1044	【高速动作通道】（可读/可写）正整数 0~19
41046	1045	【启动延时时间】（可读/可写）正整数 0~6000，表示 0.00s~60.00s
41047	1046	【运行频率】（可读/可写）正整数 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
41048~41049	1047~1048	【运行频率个数】（可读/可写）正整数 0~250000
41050	1049	【加速频率】（可读/可写）正整数 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
41051~41052	1050~1051	【加速频率个数】（可读/可写）正整数 0~250000
41053	1052	【减速频率】（可读/可写）正整数 0~600 表示 0.0KHz~60.0KHz
41054~41055	1053~1054	【减速频率个数】（可读/可写）正整数 0~250000
41056	1055	【超时时间】（可读/可写）正整数 0~6000，表示 0.00s~60.00s
41057	1056	【原点开关选择】（可读/可写）正整数 0~13 表示 IN1~IN14
41058	1057	【脉冲输出口选择】（可读/可写）正整数 0~10 表示 H01~H011
41059	1058	【方向输出选择】（可读/可写）正整数 0~20 表示 OUT1~OUT21
41060	1059	【方向定义】（可读/可写）正整数 0: 方向输出无效 1: 方向输出有效
41061	1060	【动作测试命令】（可读/可写）正整数 写 1: 动作前进 写 2: 动作后退 写其他无效

		读出固定为 0
41062~41091	1061~1090	备用，读出为 0，不能写入