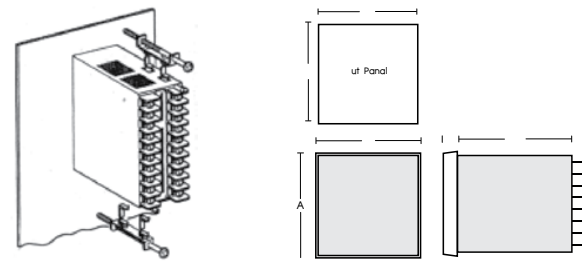




■ TECHNICAL SPECIFICATION (ลักษณะการทำงาน)

Power Supply		100 - 250 VAC
		12 - 30 VDC
Power Consumption		3 VA
Display	Process Value (PV)	7-Segment 0.56 Inch 4 Digit
	Setting Value (SV)	7-Segment 0.39 Inch 4 Digit
	Output & Alarm	9 LED
Input	Thermocouple	K, J
	RTD	PT100
	Accuracy	± 0.25 % FSR @ 25 °C
	Sampling Time	0.5 Sec
Output	Relay	5 A, 250 V, SPDT
	Alarm Relay	3 A, 250 V, SPST
	SSD Driver	0-10 VDC Minimum 600 Ω
	Voltage	0-10 VDC Minimum 1 KΩ
	Current	4-20 mA. Maximum 500 Ω
Function Control	PID	ON/OFF
	Heating/Cooling	ON/OFF
	Cycle Time	1 - 120 Sec.
	Hysteresis	0 - 100 Fullscale
	Heater Break	
Communication	Protocol	MODBUS RTU
	Baud Rate	1200, 2400, 4800, 9600, 19200 38400, 57600
	Parity	None, Even, Odd
	Data Bit	8 bit
	Stop Bit	1, 2
	Support Device Node	127
Ambient Operation	Temperature	-20 °C to 60 °C
	Humidity	<85% RH Non-Condensing
Ambient Storage	Temperature	-20 °C to 60 °C
	Humidity	<85% RH Non-Condensing
Protection Degree	Front Protection Rating	IP52
	Case Protection Rating	IP30
Installation		Panel Mounting
Material		ABS-V0
Size/Weight		Dimension Table.

■ DIMENSION (ขนาดและรูปร่าง)



Dimension Table (mm.)

Type	A	B	C	D	a	b	Weight
TMP-48C	48	48	10	80	45	45	180 g.

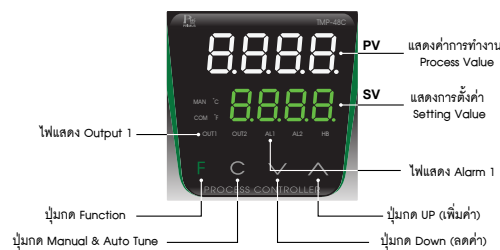
DESCRIPTION (คุณสมบัติ)

- TMP-48C เป็นเครื่องควบคุมอุณหภูมิ หรือ Process แบบ Digital แสดงผลด้วย 7-Segment 4 หลัก
- รับอินพุตได้ทั้ง Thermocouple, PT100
- มีฟังก์ชัน ON/OFF, P, PD, PID Auto Tuning Control
- มีเอาต์พุตแบบ Relay, SSR 0-10 VDC, 4-20 mA, 0-10 VDC
- RS-485 Communication MODBUS RTU Protocol
- Auto Tuning หาค่า PID อัตโนมัติ
- สามารถเลือกเอาต์พุตให้ทำงานได้ทั้งแบบ Heating และ Cooling

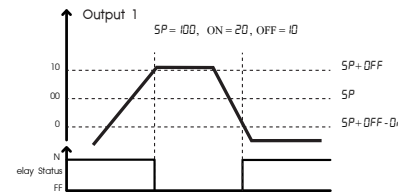
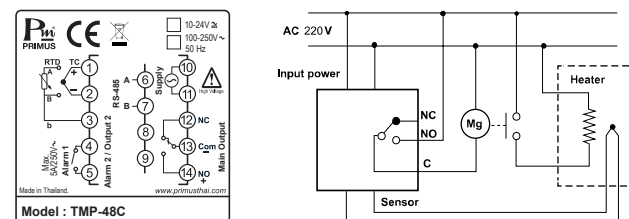
■ OPERATION (ลักษณะการทำงาน)

TMP-48C เป็นเครื่องควบคุมอุณหภูมิและ Process ที่สามารถรับสัญญาณ Input ได้ทั้ง Thermocouple, PT100 โดย Thermocouple และ PT100 สามารถเลือก Type K, J, PT100 ได้ โดยกด Keypad Switch สามารถควบคุมได้ทั้งระบบ Heating คือ Output จะ ON เมื่อค่า ที่วัดได้ต่ำกว่าค่า Setpoint หรือระบบ Cooling คือ Output จะ ON เมื่อค่าที่วัดได้สูงกว่าค่า Setpoint การควบคุม สามารถเลือกได้ ทั้งแบบ ON/OFF, P, PD และ PID ซึ่ง TMP-Series สามารถหัดค่า PID ได้ด้วยตัวเอง โดยการกดปุ่ม Auto Tuning เครื่องจะทำการเรียนรู้ระบบ และตั้งค่า PID ได้อัตโนมัติ ทำให้การควบคุมระบบมีประสิทธิภาพตามที่ ต้องการ นอกจากนั้นในการควบคุม ON/OFF ยังสามารถตั้งค่า Hysteresis ได้ 0-100% Full Scale เพื่อกำหนดระยะห่างของการ ON และ OFF

Application เหมาะสำหรับเครื่องจักรพลาสติก เครื่องบรรจุต่างๆ เครื่องจักรอาหาร เตอบ
เครื่องจักรอิเล็กทรอนิกส์



■ WIRING DIAGRAM (วิธีการต่อใช้งาน)



Contents	Address Decimal	Word	Format	Access
PV	0	1	Signed int	R
SV	1	1	Signed int	R/W
INPUT	2	1	Signed int	R/W
PV ADJUST	3	1	Signed int	R/W
PV GAIN	4	1	Signed int	R/W
PV HIGH	5	1	Signed int	R
PV LOW	6	1	Signed int	R
PV FILTER	7	1	Signed int	R/W
DECIMALPOINT	8	1	Signed int	R/W
UNIT_REG	9	1	Signed int	R/W
LOCKKEY	10	1	Signed int	R/W
FUNCTION KEY	11	1	Signed int	R/W
BANDRATE	12	1	Signed int	R
Type Communication	13	1	Signed int	R
SLAVE ADDRESS	14	1	Signed int	R
SV LIMIT HIGH	15	1	Signed int	R/W
SV LIMIT LOW	16	1	Signed int	R/W
CONTROL	17	1	Signed int	R/W
REVERSE	18	1	Signed int	R/W
AUTOTUNE OUTPUT	19	1	Signed int	R/W
AUTOTUNE FACTOR	20	1	Signed int	R/W
OUTPUT 1	21	1	Signed int	R
OUTPUT LIMIT HIGH 1	22	1	Signed int	R/W
OUTPUT LIMIT LOW 1	23	1	Signed int	R/W
PROROTIONNALBAND 1	24	1	Signed int	R/W
INTEREGRTIME 1	25	1	Signed int	R/W
DERIVATIVE 1	26	1	Signed int	R/W
CYCLE TIME 1	27	1	Signed int	R/W
MANUAL RESET	28	1	Unsigned int	R/W
POSITION ON 1	29	1	Unsigned int	R/W
POSITION OFF 1	30	1	Unsigned int	R/W
AUTO CONTROL BACKUP	31	1	Unsigned int	R/W
ALARM FUNCTION 1	32	1	Unsigned int	R/W
ALARM LIMIT HIGH 1	33	1	Unsigned int	R/W
ALARM LIMIT LOW 1	34	1	Unsigned int	R/W
HYSTERESIS 1	35	1	Unsigned int	R/W
DELAY TIME ALARM 1	36	1	Unsigned int	R/W
AB NORMAL FUNCTION 1	37	1	Unsigned int	R/W

R	Read Only
R/W	Read and Write

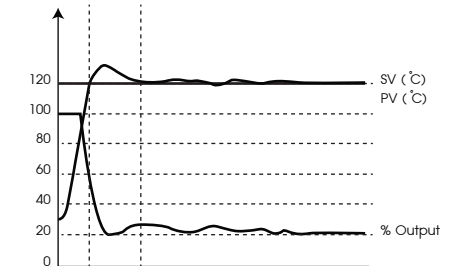
การคำนวณค่า Register

การคำนวณค่าใน Mode Decemal Point dp 1(0.0) Temperature = PV/10 ค่าที่อ่านได้ PV = 300 Temperature = 30.0 °C	การคำนวณค่าใน Mode Non Decemal Point dp 0(0) Temperature = PV PV = 30 Temperature = 30 °C
---	---

โดยผลรวมของ Mode Decemal Point จะมีผลกับค่า Parameter ต่อไปนี้

PV, SV, SV LIMIT HIGH, SV LIMIT LOW, Position On1, Position Off1, dp

การควบคุมการทำงานแบบ PID



ลดค่าตัวแปร	Rise Time ช่วงเวลาเข้าสู่ Set Point	Over Shoot	Setting Time เวลาเข้าสู่สมดุล	Setady-State Error ค่าความผิดพลาด
Pb	ลด	เพิ่ม	เปลี่ยนแปลงเล็กน้อย	ลด
Ti	ลด	เพิ่ม	เพิ่ม	ลดจนกว่าระบบจะไม่มีเสียงรบกวน
Td	เปลี่ยนแปลงเล็กน้อย	ลดลงเล็กน้อย	ลดลงเล็กน้อย	

■ **ORDERING CODE** (การติดต่อสั่งซื้อ)

