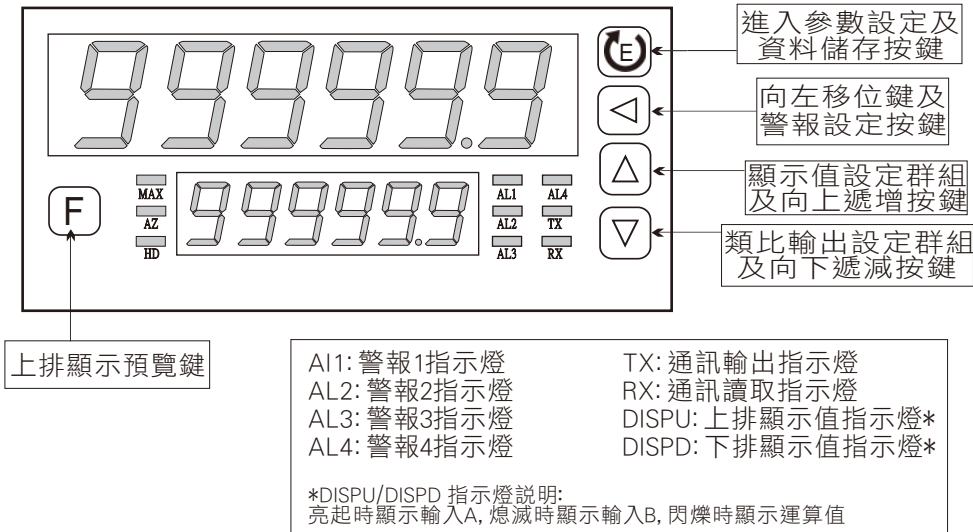


** 首次操作請先熟悉面板上各按鍵及指示燈之功能

1.1 顯示面板指示燈說明



2.2 警報設定值 (AL) 之顯示及修改			
** 在正常顯示畫面時, 按◀3秒可進入警報設定值之顯示及修改			
顯示畫面	預設值	畫面名稱	修改參數及流程說明
<div>AL 1</div>	000000	警報1設定 (AL1)	修改警報之設定值. 可修改範圍: -199999~999999
<div>AL 2</div>	000000	警報2設定 (AL2)	
<div>AL 3</div>	000000	警報3設定 (AL3)	
<div>AL 4</div>	000000	警報4設定 (AL4)	

2.3 顯示值設定群組流程及顯示			
** 在正常顯示畫面時,按△3秒可修改顯示值設定, 依序設定參數如下表.			
顯示畫面	預設值	畫面名稱	修改參數及流程說明
<div>tyPE.A</div>	rPñ	輸入A模式設定(tyPE.A)	修改輸入A模式. 可修改範圍: rPm, LinE, FrEq, CoUnt 註: rPm-轉速, LinE-線速, FrEq-頻率, CoUnt-計數值
<div>SCALE.A</div>	100000	輸入A係數設定(SCALE.A)	修改輸入A係數. 可修改範圍: 0.00001~9.99999 註: 修正顯示值與實際值的偏差比值, 若差1.1倍則設定1.1.
<div>PPr.A</div>	000000 1	輸入A每轉脈波數設定(PPr.A)	修改輸入A每轉脈波. 可修改位數: 0~9999
<div>dPA</div>	0.	輸入A小數點位置設定(dP.A)	選擇輸入A小數點位置. 可修改位數: 0, 1, 2, 3, 4, 5 (位數)
<div>Unit.A</div>	ñEtEr	輸入A線速單位設定(Unit.A)	修改輸入A線速單位. 可修改範圍: MEtEr, Foot, yArd 註: MEtEr-公尺, Foot-英呎, yArd-碼
<div>diAñEA</div>	000000	輸入A旋轉直徑設定(diAmE.A)	修改輸入A旋轉直徑. 可修改範圍: 0.00001~9.99999 註: 旋轉直徑單位與線速單位設定相同.
<div>rStv.A</div>	000000	輸入A復歸起始值設定(rStv.A)	修改入A復歸起始值. 可修改範圍: 1~999999
<div>tyPE.b</div>	rPñ	輸入B模式設定(tyPE.b)	修改輸入B模式. 可修改範圍: rPm, LinE, FrEq, CoUnt 註: rPm-轉速, LinE-線速, FrEq-頻率, CoUnt-計數值
<div>SCALE.b</div>	100000	輸入B係數設定(SCALE.b)	修改輸入B係數. 可修改範圍: 0.00001~9.99999 註: 修正顯示值與實際值的偏差比值, 若差1.1倍則設定1.1.
<div>PPr.b</div>	000000 1	輸入A每轉脈波數設定(PPr.b)	修改輸入B每轉脈波. 可修改位數: 0~9999
<div>dP.b</div>	0.	輸入A小數點位置設定(dP.b)	選擇輸入B小數點位置. 可修改位數: 0, 1, 2, 3, 4, 5 (位數)
<div>Unit.b</div>	ñEtEr	輸入A線速單位設定(Unit.b)	修改輸入B線速單位. 可修改範圍: MEtEr, Foot, yArd 註: MEtEr-公尺, Foot-英呎, yArd-碼
<div>diAñEb</div>	000000	輸入B旋轉直徑設定(diAmE.b)	修改輸入B旋轉直徑. 可修改範圍: 0.00001~9.99999 註: 旋轉直徑單位與線速單位設定相同.
<div>rStv.b</div>	000000	輸入B復歸起始值設定(rStv.b)	修改入B復歸起始值. 可修改範圍: 1~999999
<div>dPñ</div>	0.	運算值小數點位置設定(dPm)	選擇運算值小數點位置. 可修改位數: 0, 1, 2, 3, 4, 5 (位數)

2.4 類比輸出設定群組流程及顯示			
** 在正常顯示畫面時,按↵3秒可進入類比輸出設定群組之顯示			
顯示畫面	預設值	畫面名稱	修改參數及流程說明
<div>AoFS 1</div>	000000	類比輸出1值零點偏差(AoFS1)	調整最低顯示值(零值)對應最小輸出值 註: 用此功能修改實際的對應最小輸出值 可修改範圍: -9999~9999.
<div>AGAi 1</div>	000000	類比輸出1顯示值偏差修正(AGAi1)	調整輸出訊號對應顯示值的誤差修正 註: 用此功能修改實際的對應輸出值 可修改範圍: -9999~9999.
<div>AnLo 1</div>	000000	最小輸出1對應顯示值設定(AnLO1)	修改最低類比輸出對應顯示值. 可修改範圍: -199999~999999 如果此設定值為0, 則顯示值為0時, 輸出4 mAdc
<div>AnHi 1</div>	999999	最大輸出1對應顯示值設定(AnHi1)	修改最高類比輸出對應顯示值. 可修改範圍: -199999~999999 如果此設定值為100, 則顯示值為100時, 輸出20 mAdc
<div>AoFS2</div>	000000	類比輸出2值零點偏差(AoFS2)	調整最低顯示值(零值)對應最小輸出值 註: 用此功能修改實際的對應最小輸出值 可修改範圍: -9999~9999.
<div>AGAi 2</div>	000000	類比輸出2顯示值偏差修正(AGAi2)	調整輸出訊號對應顯示值的誤差修正 註: 用此功能修改實際的對應輸出值 可修改範圍: -9999~9999.
<div>AnLo2</div>	000000	最小輸出2對應顯示值設定(AnLO2)	修改最低類比輸出對應顯示值. 可修改範圍: -199999~999999 如果此設定值為0, 則顯示值為0時, 輸出4 mAdc
<div>AnHi 2</div>	999999	最大輸出2對應顯示值設定(AnHi2)	修改最高類比輸出對應顯示值. 可修改範圍: -199999~999999 如果此設定值為100, 則顯示值為100時, 輸出20 mAdc

2.5 異常顯示畫面說明

顯示畫面	畫面說明	顯示畫面	畫面說明
<div>ioFL</div>	輸入訊號高於額定輸入值120%.	<div>doFL</div>	輸入訊號高於最大顯示範圍(999999).
<div>-ioFL</div>	輸入訊號低於額定輸入值-10%.	<div>-doFL</div>	輸入訊號低於最大顯示範圍(-199999).
<div>AdEr</div>	輸入訊號高於額定值180%; 或是內部線路損壞.	<div>E-oo</div>	EEPROM 讀取/寫入時受到外部干擾或是超次(約10萬次)而發生錯誤.

** 如發生上述情形, 請將輸入信號移開, 並查明接線是否正確, 如無回復其他畫面, 請送回原廠維修.

2.6 警報動作輸出時序圖

3.1 系統參數 (SYS) 設定群組流程及顯示			
** 在輸入通關密碼正確後, 即可選擇系統參數設定群組畫面			
顯示畫面	預設值	畫面名稱	修改參數及流程說明
<div>SYS</div>		系統參數設定主頁(SYS)	系統參數設定主頁, 依序設定參數如表.
<div>MATH</div>	OFF	運算模式設定 (MATH)	選擇運算模式. 可修改範圍: OFF : 關閉運算功能 Add.BA(運算和) : B+A Sub.BA(運算差) : B-A div.BA(商百分比) : B/Ax100 Error(誤差百分比) : (B/A-1)x100 rAtio(佔比百分比) : B/(B+A)x100
<div>LCut</div>	000000	輸入A脈波取樣時間設定(LCUT)	設定輸入A脈波取樣時間, 愈慢的訊號, 需要設定愈長的取樣時間捕捉訊號, 避免漏失或降低精度. 此時間越長, 顯示值更新速度愈慢. 可修改範圍: 0.1~999.9 (秒)
<div>AvG</div>	000000	輸入B脈波取樣時間設定(AvG)	設定輸入B脈波取樣時間, 愈慢的訊號, 需要設定愈長的取樣時間捕捉訊號, 避免漏失或降低精度. 此時間越長, 顯示值更新速度愈慢. 可修改範圍: 0.1~999.9 (秒)
<div>LCUt</div>	000000	顯示值低值遮蔽 (LCUt)	設定顯示值低值遮蔽. 若數值設定為10, 則顯示值10以下時, 顯示螢幕顯示為0. (*此設定不涉及小數位數, 僅依COUNT值運算.) 可修改範圍: 0~9999
<div>AvG</div>	0000 10	顯示值平均次數設定(AvG)	設定顯示值平均次數, 可改善現場訊號不穩定, 當設定值愈大, 顯示值愈穩定, 而顯示值反應速度愈慢. 可修改範圍: 1~99 (次)
<div>FILTEr</div>	OFF	輸入濾波功能設定(FILTEr)	設定輸入濾波功能, 設定濾波頻率可排除高頻雜訊, 如開關之彈跳訊號等. 可修改範圍: OFF, 4Hz, 40Hz, 400Hz, 4000Hz
<div>diSPUP</div>	rATEA	上排顯示值選擇設定(diSPUP)	上排顯示值對應選擇. 可修改範圍: RATEA, RATEB, MATH
<div>diSPdn</div>	rATEA	下排顯示值選擇設定(diSPdn)	下排顯示值對應選擇. 可修改範圍: RATEA, RATEB, MATH
<div>CodE</div>	000000	更改通關密碼 (CodE)	更改通關密碼. 可修改範圍: 0~19999 (修改後請務必記住密碼)
<div>LoCK</div>	no	面板按鍵鎖定 (LoCK)	選擇是否鎖住面板按鍵. 可修改範圍: no (不鎖), YES (鎖)

3.2 警報輸出 (roP) 設定群組流程及顯示			
** 在輸入通關密碼正確後, 再按↵, 即可選擇警報輸出設定群組畫面			
顯示畫面	預設值	畫面名稱	修改參數及流程說明
<div>roP</div>		警報參數設定主頁(roP)	警報輸出參數設定主頁, 依序設定參數如表.
<div>roSEL1</div>	rATEA	警報1對應數值設定(roSL1)	設定警報對應數值. 設定範圍: RATEA(輸入A),RATEB(輸入B),MATH(運算結果).
<div>roSEL2</div>	rATEA	警報2對應數值設定(roSL2)	
<div>roSEL3</div>	rATEA	警報1對應數值設定(roSL3)	
<div>roSEL4</div>	rATEA	警報2對應數值設定(roSL4)	
<div>ACt1</div>	Hi	警報1動作方向設定(ACt1)	設定警報動作方向. 設定範圍: Hi(顯示值大於或等於設定值動作), Lo(顯示值小於設定值動作)
<div>ACt2</div>	Hi	警報2動作方向設定(ACt2)	
<div>ACt3</div>	Hi	警報1動作方向設定(ACt3)	
<div>ACt4</div>	Hi	警報2動作方向設定(ACt4)	
<div>HYS1</div>	000000	警報1磁滯設定設定(HYS1)	設定警報磁滯之設定值. 警報動作後, 顯示值必須高於或低於 (依照警報動作方向而定) 警報設定值+或- 此設定值, 警報才會關閉. 設定範圍: 0~9999
<div>HYS2</div>	000000	警報2磁滯設定設定(HYS2)	
<div>HYS3</div>	000000	警報1磁滯設定設定(HYS3)	
<div>HYS4</div>	000000	警報2磁滯設定設定(HYS4)	
<div>dEL1</div>	000000	警報1動作延遲設定(dEL1)	設定警報動作延遲之秒數. 顯示值到達警報設定值後, 必須經過此設定時間才會動作. 設定範圍: 0~99 秒
<div>dEL2</div>	000000	警報2動作延遲設定(dEL2)	
<div>dEL3</div>	000000	警報1動作延遲設定(dEL3)	
<div>dEL4</div>	000000	警報2動作延遲設定(dEL4)	
<div>Sb</div>	000000	警報啟動延遲範圍設定(Sb)	設定警報啟動延遲範圍. (*此設定不涉及小數位數, 僅依COUNT值運算.) 顯示值未超過警報啟動延遲範圍, 警報不比較不動作. 設定範圍: -99~99
<div>Sdt</div>	000000	警報啟動延遲動作時間設定(Sdt)	設定警報啟動延遲動作時間. 顯示值到達警報起動延遲範圍後, 必須經過此設定時間. 設定範圍: 0~99 秒

3.3 類比輸出 (AoP) 設定群組流程及顯示			
** 在輸入通關密碼正確後, 再按↵, 即可選擇警報輸出設定群組畫面			
顯示畫面	預設值	畫面名稱	修改參數及流程說明
<div><div>AoP</div><div>↓</div></div>		類比輸出參數設定主頁(AoP)	類比輸出參數設定主頁, 依序設定參數如表.
<div><div>AoSL1</div><div>↓</div></div>	rAtER	類比輸出1對應設定(PoLA1)	設定類比輸出對應之數值. 設定範圍: RATEA(輸入A),RATEB(輸入B),MATH(運算結果).
<div><div>PoLA1</div><div>↓</div></div>	no	類比輸出1極性設定(PoLA1)	設定類比輸出極性, 設定範圍: no(正極輸出), YES(正負極輸出).
<div><div>AoSL2</div><div>↓</div></div>	rAtER	類比輸出2對應設定(PoLA1)	設定類比輸出對應之數值. 設定範圍: RATEA(輸入A),RATEB(輸入B),MATH(運算結果).
<div><div>PoLA2</div></div>	no	類比輸出2極性設定(PoLA2)	設定類比輸出極性, 設定範圍: no(正極輸出), YES(正負極輸出).

3.4 數位通訊輸出 (doP) 設定群組流程及顯示

** 在輸入通關密碼正確後, 再按↵, 即可選擇警報輸出設定群組畫面			
顯示畫面	預設值	畫面名稱	修改參數及流程說明
<div><div>doP</div><div>↓</div></div>		數位通訊參數設定主頁(doP)	數位通訊參數設定主頁, 依序設定參數如表.
<div><div>Addr</div><div>↓</div></div>	0000000	通訊位址設定設定(Addr)	設定通訊位址. 設定範圍: 0~255
<div><div>bAUd</div><div>↓</div></div>	38400	通訊鮑率設定(bAUd)	設定通訊鮑率: 設定範圍: 38400, 19200, 9600, 4800 (bps)
<div><div>PAri</div><div>↓</div></div>	n.8.2	通訊同位元檢測設定(PAri)	設定通訊同位元檢測設定. 設定範圍: n.8.2, n.8.1, EvEn, Odd
<div><div>FrAMĒ</div></div>	no	通訊資料格式設定(FrAME)	設定通訊資料格式 設定範圍: no(高位元->低位元), YES(低位元->高位元).

4.1 數位通訊協定位址表 (Modbus RTU Mode Protocol Address Map)				
** 資料格式16/32 Bit, 正負號即8000~7FFF (-32768~32767), 800000007FFFFFFF (-2147483648~2147483647)				
Modbus	Hex	名稱	動作	說明
40001	0000	ID	R	型號判別碼CG6D-R為45H
40002	0001	FUNC	R	
40003	0002	STATUS	R/W	目前警報輸出狀態&控制端子輸入狀態, 修改範圍: 0000~00F0 (0~240) Bit7:AL4, Bit6:AL3, Bit5:AL2, Bit4:AL1
40004	0003	POLAR1	R/W	輸出1極性, 修改範圍: 0000~0001 (NO, YES)
40005	0004	POLAR2	R/W	輸出2極性, 修改範圍: 0000~0001 (NO, YES)
40006	0005	ACT1	R/W	警報1動作方向, 修改範圍: 0000~0001 (LO, HI)
40007	0006	ACT2	R/W	警報2動作方向, 修改範圍: 0000~0001 (LO, HI)
40008	0007	ACT3	R/W	警報3動作方向, 修改範圍: 0000~0001 (LO, HI)
40009	0008	ACT4	R/W	警報4動作方向, 修改範圍: 0000~0001 (LO, HI)
40010	0009	FRAME	R/W	通訊資料格式, 修改範圍: 0000~0001 (NO, YES)
40011	000A	LOCK	R/W	面板按鍵鎖定, 修改範圍: 0000~0001 (NO, YES)
40012	000B	DISPUP	R/W	上排顯示值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40013	000C	DISPDN	R/W	下排顯示值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40014	000D	AOSEL1	R/W	類比輸出1對應值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40015	000E	AOSEL2	R/W	類比輸出2對應值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40016	000F	ROSEL1	R/W	警報輸出1對應值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40017	0010	ROSEL2	R/W	警報輸出2對應值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40018	0011	ROSEL3	R/W	警報輸出3對應值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40019	0012	ROSEL4	R/W	警報輸出4對應值, 修改範圍: 0000~0002 (RATEA, RATEB, MATH)
40020	0013	DPA	R/W	輸入A小數點, 修改範圍: 0000~0005 (0~5)
40021	0014	DPB	R/W	輸入B小數點, 修改範圍: 0000~0005 (0~5)
40022	0015	DPM	R/W	運算值小數點, 修改範圍: 0000~0005 (0~5)
40023	0016	MATH	R/W	運算模式, 修改範圍: 0000~0005F (OFF, ADD.BA, SUB.BA, DIV.BA, ERROR, RATIO)
40024	0017	FILT	R/W	輸入濾波功能, 修改範圍: 0000~0005 (OFF, 41, 40, 400, 4000)
40025	0018			
40026	0019	UNITA	R/W	輸入A線速單位, 修改範圍: 0000~0002 (METER, FOOT, YARD)
40027	001A	UNITB	R/W	輸入B線速單位, 修改範圍: 0000~0002 (METER, FOOT, YARD)
40028	001B	TYPEA	R/W	輸入A模式, 修改範圍: 0000~0003 (RPM, LINE, FREQ, COUNT)
40029	001C	TYPEB	R/W	輸入B模式, 修改範圍: 0000~0003 (RPM, LINE, FREQ, COUNT)
40030	001D	BAUD	R/W	通訊速率, 修改範圍: 0000~0003 (0~3); 0: 38400, 1: 19200, 2: 9600, 3: 4800
40031	001E	PARI	R/W	通訊同步檢測位元, 修改範圍: 0000~0003 (0~3);0: n.8.2., 1: n.8.1., 2: EvEn, 3: odd
40032	001F	AVG	R/W	顯示值平均次數, 修改範圍: 0001~0063 (1~99)
40033	0020	ADDR	R/W	通訊位址, 修改範圍: 0000~00FF (0~255)
40034	0021	DEL1	R/W	警報1動作延遲, 修改範圍: 0000~0063 (0~99)
40035	0022	DEL1	R/W	警報2動作延遲, 修改範圍: 0000~0063 (0~99)
40036	0023	DEL1	R/W	警報3動作延遲, 修改範圍: 0000~0063 (0~99)
40037	0024	DEL1	R/W	警報4動作延遲, 修改範圍: 0000~0063 (0~99)
40038	0025	SB	R/W	警報起動延遲範圍, 修改範圍: FF9D~0063 (-99~99)
40039	0026	SDT	R/W	警報起動延遲時間, 修改範圍: 0000~0063 (0~99)
40040	0027	LCUT	R/W	低值遮蔽, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40041	0028	TBASEA	R/W	輸入A脈波取樣時間, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40042	0029	TBASEB	R/W	輸入B脈波取樣時間, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40043	002A	PPRA	R/W	輸入A每轉脈波數, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40044	002B	PPRB	R/W	輸入B每轉脈波數, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40045	002C	HYS1	R/W	警報1遲滯, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)

Modbus	Hex	名稱	動作	說明
40046	002D	HYS2	R/W	警報2遲滯, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40047	002E	HYS3	R/W	警報3遲滯, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40048	002F	HYS4	R/W	警報4遲滯, 修改範圍: 0000~270F (0~9999)
40049	0030	CODE	R/W	通關密碼, 修改範圍: 0000~4E1F (0~19999)
40050	0031	AOFST1	R/W	類比輸出1偏差值, 修改範圍: D8F1~270F (-9999~9999)
40051	0032	AGAIN1	R/W	類比輸出1係數, 修改範圍: D8F1~270F (-9999~9999)
40052	0033	AOFST2	R/W	類比輸出2偏差值, 修改範圍: D8F1~270F (-9999~9999)
40053	0034	AGAIN2	R/W	類比輸出2係數, 修改範圍: D8F1~270F (-9999~9999)
40054	0035	ANLO1	R/W	輸出1最低對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40055	0036		R/W	輸出1最低對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40056	0037	ANHI1	R/W	輸出1最高對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40057	0038		R/W	輸出1最高對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40058	0039	ANLO2	R/W	輸出2最低對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40059	003A		R/W	輸出2最低對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40060	003B	ANHI2	R/W	輸出2最高對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40061	003C		R/W	輸出2最高對應顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40062	003D	SCALEA	R/W	輸入A係數, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40063	003E		R/W	輸入A係數, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40064	003F	SCALEB	R/W	輸入B係數,, 修改範圍: 00000000~000F423F (0~999999) 高位元
40065	0040		R/W	輸入B係數,, 修改範圍: 00000000~000F423F (0~999999) 低位元
40066	0041	DIAMEA	R/W	輸入A旋轉直徑, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40067	0042		R/W	輸入A旋轉直徑, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40068	0043	DIAMEB	R/W	輸入B旋轉直徑, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40069	0044		R/W	輸入B旋轉直徑, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40070	0045	RSTVA	R/W	輸入A復歸起始值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40071	0046		R/W	輸入A復歸起始值 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40072	0047	RSTVB	R/W	輸入B復歸起始值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40073	0048		R/W	輸入B復歸起始值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40074	0049	AL1	R/W	警報1, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40075	004A		R/W	警報1, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40076	004B	AI2	R/W	警報2, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40077	004C		R/W	警報2, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40078	004D	AI3	R/W	警報3, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40079	004E		R/W	警報3, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40080	004F	AI4	R/W	警報4, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40081	0050		R/W	警報4, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40082	0051	RATEA	R	輸入A顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40083	0052		R	輸入A顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40084	0053	RATEB	R	輸入B顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40085	0054		R	輸入B顯示值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元
40086	0055	CALC_ANS	R	運算值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 高位元
40087	0056		R	運算值, 修改範圍: FFFCF2C1~000F423F (-199999~999999) 低位元