

# MER 校准流程指南

## 1. 设置参考液位

### 1.1 设置参考液位 1

通讯举例:

发送: 01 06 00 26 00 1E E8 09

返回: 01 06 00 26 00 1E E8 09

返回值解析:  $0x1E$ (十六进制)=30 =>设置参考液位 1 为 30mm(默认值)

### 1.2 设置参考液位 2

通讯举例:

发送: 01 06 00 27 00 C8 38 57

返回: 01 06 00 27 00 C8 38 57

返回值解析:  $0xC8$ (十六进制)=200 =>设置参考液位 2 为 200mm(默认值)

### 1.3 设置参考液位 3

通讯举例:

发送: 01 06 00 28 01 04 09 91

返回: 01 06 00 28 01 04 09 91

返回值解析:  $0x104$ (十六进制)=260 =>设置参考液位 3 为 260mm(默认值)

## 2. 校准参考液位

### 2.1 校准参考液位 1

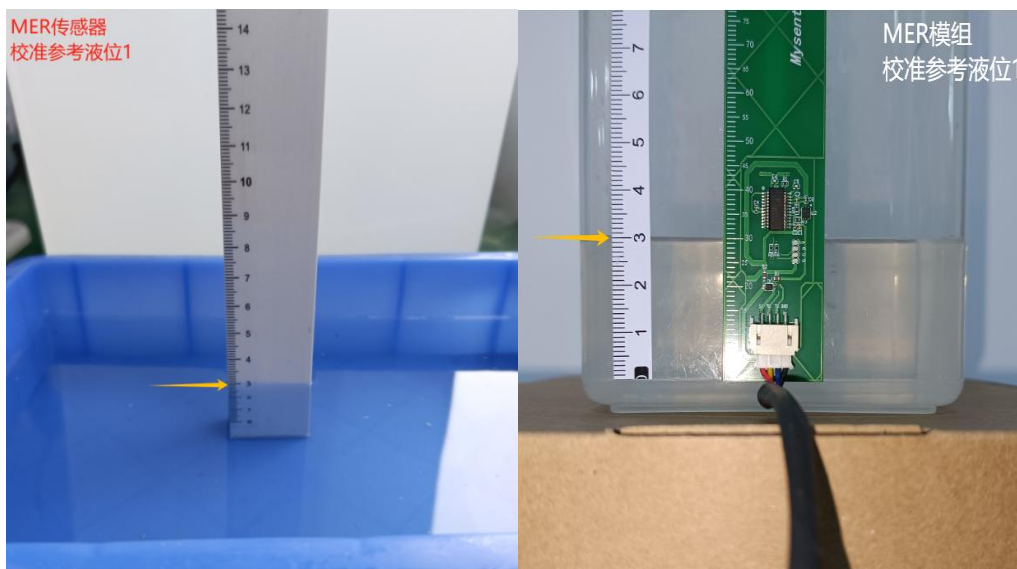
将传感器/模组置于参考液位 1 深度, 待数据稳定后, 向 000EH 寄存器写 1。

通讯举例:

发送: 01 06 00 0E 00 01 29 C9

返回: 01 06 00 0E 00 01 29 C9

返回值解析:  $0x1$ (十六进制)=1 =>校准参考液位 1



### 2.2 校准参考液位 2

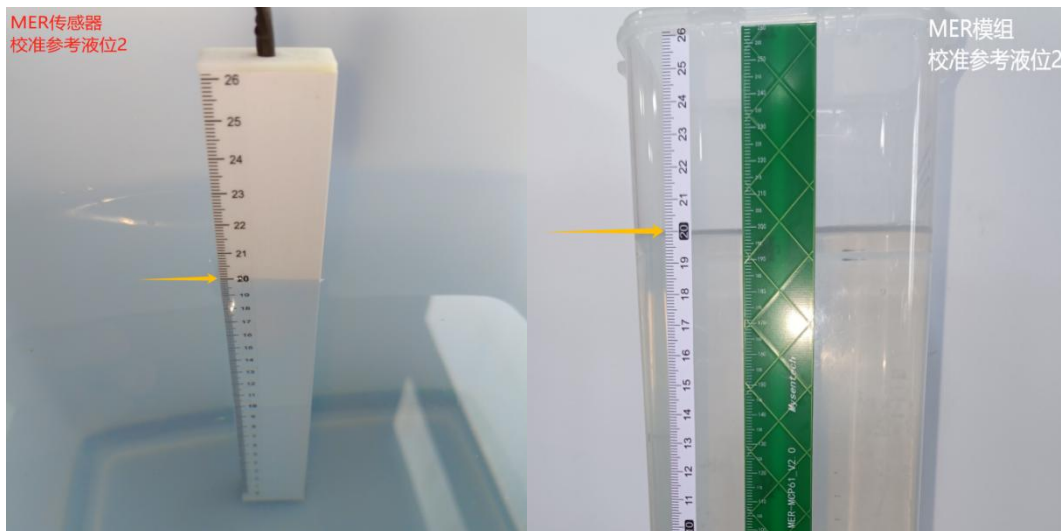
将传感器/模组置于参考液位 2 深度, 待数据稳定后, 向 000EH 寄存器写 2。

通讯举例:

发送: 01 06 00 0E 00 02 69 C8

返回: 01 06 00 0E 00 02 69 C8

返回值解析:  $0x2$ (十六进制) $=2 \Rightarrow$ 校准参考液位 2



### 2.3 校准参考液位 3

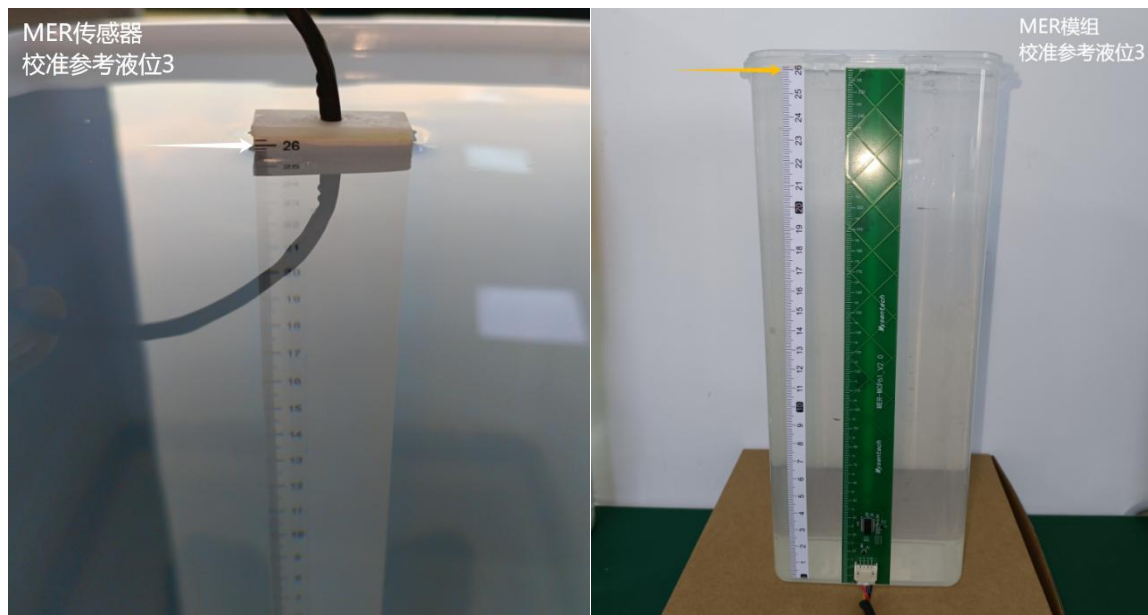
将传感器/模组置于参考液位 3 深度，待数据稳定后，向 000EH 寄存器写 3。

通讯举例:

发送: 01 06 00 0E 00 03 A8 08

返回: 01 06 00 0E 00 03 A8 08

返回值解析:  $0x3$ (十六进制) $=3 \Rightarrow$ 校准参考液位 3



### 3. 校准注意事项

#### 3.1 传感器校准注意事项

- 1) 传感器竖直放置，刻度面朝向校准容器中间位置；
- 2) 传感器的校准容器建议是非金属容器。

#### 3.2 模组校准注意事项

- 1) 模组校准时，若电极下端距离容器底部较近，容器下方介质变化会影响液位测量结果，这种情况下需要校准环境和使用环境保持一致；
- 2) 模组的校准容器必须是非金属容器。

## 4. 补充说明

- 1) 以上操作也可通过 Modbus Poll 上位机完成;
- 2) 参考液位 1~3 已写入默认值, 分别为 30mm、200mm、260mm, 可根据使用需求设置参考液位。

Tx = 795: Err = 0: ID = 1: F = 03: SR = 200ms

	Alias	00000	Alias	00020	Alias	00040
0		3		5310	参考液位3	260
1	节点地址	1		3411		419
2	液位(mm)	3		16777		-2257
3	温度(°C, 放大10倍)	278		21		431
4	电容值(pf, 放大1000倍)	16777		3		104
5	比值R(放大1000倍)	1515		19789		1556
6		3411		12800		-1
7		5		3080		-1
8		30		2192		-1
9		1579		5379		-1
10		200		16586		-1
11		1984		-1		-1
12		260		-1		-1
13		2123		-1		-1
14	校准开关(0/1/2/3)	0		-1		-1
15	低功耗使能	0		-1		-1
16		39		-5		-1
17		678		-1		-1
18		3286	参考液位1	30		-1
19		2111	参考液位2	200		-1