

1. 螢幕右下角「輸入設定顯示值」的微調：

參數名稱後括號內的數字為項次，如 (37)，可能因定位器版本而不同，設定時請以參數名稱為準，如YNRM。

- I. 參數 YA (35)，YE (36)，YNRM (37)共為一組設定功能，說明見附檔 P152。
- II. 將參數 YNRM (37) 設為 “Flow”。
- III. 調整參數 YA (35)，YE (36)以修正「輸入設定顯示值」。

2. 關於 Dead Band：

見P.150 – 10.4.2.7。DEBA (34) 內定為“Aut”模式，每隔數分鐘，PS2 會自動測定閥門當時開度下的遲滯帶，並據以計算閥門在該位置的最適 Dead Band 值。

此自動功能會因此參數有設定值而取消。設範圍為 0.1~10.0%，增量0.1%。

請注意：「傳統定位器」及與傳統定位器相同原理的「Pilot Valve智慧型定位器」其典型機械遲滯值約為1%，這是由 Pilot Valve 產生的。Siemens原理是「壓電式電磁閥」，本身遲滯值是可忽略的。

由於閥門整體遲滯值是定位器遲滯值加上閥門遲滯值，而 Dead Band 的設定則應略大於這個加總和。閥門的遲滯值常因連桿設計而隨開度不同。Siemens定位器的設計是在操作時每隔數分鐘測一次遲滯並據已修正最適 Dead Band 值，所以可保持不同開度下的最適值。

3. 建議設定：

對於Globe Valve，Siemens 提供一種很有效的功能，稱「緊關」、「緊開」功能。詳見PP. 153~154。

建議至少對關閉方向開放此功能為宜。

例如：對FTC 的閥門，若將YCLS 設為 “DO” (Down)，YCDO 設為0.5%時，當輸入信號小於4.08mA 時，定位器會停止位置伺服控制，而將致動器內的空氣完全洩放，確保閥門緊關。

反之，若為FTO 的閥門，若將YCLS 設為 “UP” (Up)，YCUP 設為99.5%時，當輸入信號大於19.92mA 時，定位器會停止位置伺服控制，而送出最大空氣壓送入致動器內，確保閥門緊關

39.YCLS	Manipulated variable tight closing		
	None		no
	Top only		uP
	Bottom only		do
	Top and bottom		uP do
40.YCDO	Lower value for tight closing	0.0 ... 0.5 ... 100 %	%
41.YCUP	Upper value for tight closing	0.0 ... 99.5 ... 100 %	%