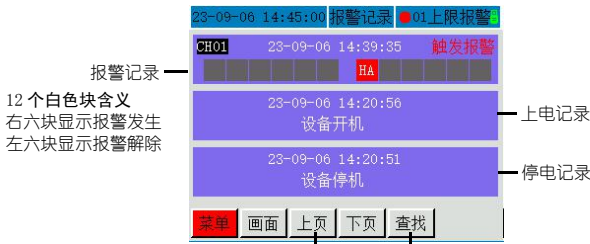




#### 4.2.6 报警及停电记录



报警记录

12个白色块含义  
右六块显示报警发生  
左六块显示报警解除

报警符号含义：  
HI：上限报警；LO：下限报警；DH：正偏差报警；DL：负偏差报警；  
OV：输入量程；Er：通道故障报警

#### 4.2.7 综合显示画面一、二（两通道以上具备）



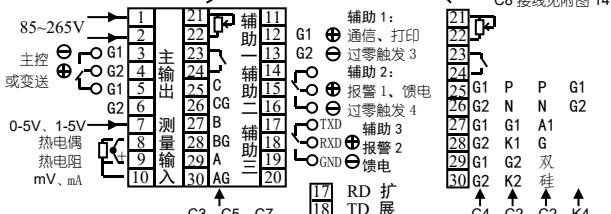
工艺曲线

综合显示画面是为了方便用户同时了解多个通道的测控数据。点击<键将光标移至，按入V翻页。

符号含义：SV-给定值；MV：输出百分值；

### 五、接线说明（五路事件输出参见补充接线图）

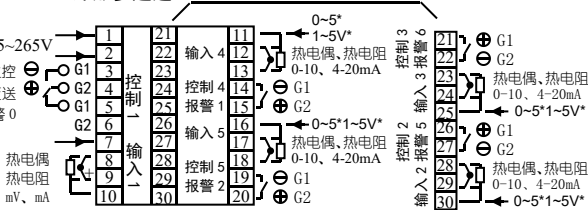
#### 5.1 A外形单通道



#### 注意事项：

- 0~10mA、4~20mA 电流输入时，请并联 500Ω 或 250Ω 精密电阻转换为 0~5V、1~5V 电压从 7、8 端输入；也可以并联 100Ω 或 50Ω 精密电阻从 8、9 端输入；
- 移相触发时，21、22 端可以外接 10k 以上电位器限幅（不是必需的）；移相或固本触发时，23、24 端可以外接闭锁控制开关（不是必需的）；
- 各输出端的具体功能由仪表的基本型号和各输出位置安装的模块型号确定。由于特殊订货、产品升级等原因，本公司可能对接线位置作出调整，请以在产品外壳的接线标签上的买点标注为准

#### 5.2 A外形多通道



受端子数限制，2~5 通道的默认输入规格是热电偶、热电阻、1V 以下线性电压、mA 类信号。如果是 0~5V、1~5V 信号，请从通道 1 输入（2~5 通道输入 0~5V、1~5V 信号须在订货时说明）；

报警 0 位置只能作为输入通道 1 的报警输出；报警 1~4 为 1~5 个输入通道的公用报警输出，可以任意组合使用。

如果选择了通信（安装 S 或 R 模块）、扩展外部通道（安装 T 模块）、记录外部启动/停止控制（安装 W1 模块）功能，接线请参见单通道接线图。

在热电偶信号输入时，本仪表采用各通道独立的冷端补偿元件，可获得更为精确的补偿。如果要对仪表进行计量检定，建议取消冷端补偿，采用输入标准量值法。取消冷端补偿的方法：

- 通道 1：短接 8、10 端；通道 2：短接 11、13 端；  
通道 3：短接 16、18；通道 4：短接 28、30；通道 5：短接 23、25；  
检定完毕后，必须去掉这些短路线，否则在热电偶测温时会因为没有正确的冷端补偿带来测量误差。如果要获得更高的补偿精度，可以外接 Cu50 铜电阻测量热电偶的冷端温度，按以下端子接入后仪表会自动转入外补偿方式：  
通道 1：8、10 端；通道 2：11、13 端；  
通道 3：16、18；通道 4：28、30；通道 5：23、25

### 六、菜单项目设置

#### 6.1 显示设置（工程师以上权限操作，初始密码：00000000）

开机画面：选择仪表上电后显示的画面；

显示休眠：启动或关闭显示休眠模式。休眠模式下屏幕不显示，其它功能

正常运行；

休眠时间：在上述休眠模式开启后，如果在此项设定的时间内没有任何操作，仪表将转入休眠模式。数值单位：分钟

碰触屏幕区域或者按下按键即退出休眠模式。

工艺显示：设定工艺曲线显示段数。

显示画面：选择显示的画面。可将不常用的画面关闭。

曲线间隔：实时曲线显示间隔。数值越大每屏显示的时段越长，时分秒。

开机画面导入：通过 U 盘导入自己开机的 LOG。

#### 6.2 通道设置（表 3。工程师以上权限操作）

表 3

参数符号	含义	数值范围
设定值	当前通道给定值	
通道颜色	无意义	
通道单位	设置当前通道测量单位	
通道位号	设置当前通道的位号	
调节方式	调节方式选择参数。 0：仪表主输出为简单单位调节或 mA 电流变送； 1：仪表主输出为人工智能 PID 调节； 2：仪表进入自动整定控制参数状态。自整定时仪表采用单位式调节方式，以测算在最大输出和最小输出时的系统特性。在经过三次 ON/OFF 动作，测算积分、比例、滞后时间参数后结束整定自动转入智能 PID 调节。 理论上所有的控制系统都需要经过整定才能获得好的控制效果，仪表在出厂时预置了一组控制参数，如果控制效果可以达到工艺要求，可不必启动自整定，否则需要启动自整定功能。自整定可以在设备首次运行时启动，也可以在运行中启动。在运行中启动时，应使测量值至少小于（反作用调节）或大于（正作用调节）给定值 10°C。自整定启动后，应保证设备在正常工况下运行至整定结束，不得停电或施加其它人为的扰动。 3：整定就绪状态。自整定结束仪表自动进入该设置。需要重新启动自整定时，请将该参数值修改为 2 即可。	0~3
积分参数	控制参数。积分作用强度 积分参数与系统的保持特性有关。以温度控制为例，系统保温性能越好，则积分参数取值越大。 该参数的调节作用相当于积分作用。该值小，积分作用强（积分时间短），消除静差时间短，但过强的积分作用可能会导致系统长周期、较大幅度振荡；该值大，积分作用弱（积分时间长）。设置为 0 取消积分作用。建议在自整定的基础上调整；	0~9999
比例参数	控制参数。比例作用强度 比例参数对调节中的比例和微分均有作用，值越大则比例带越小，调节作用越强（相当于加大放大系数），同时微分作用也相应增强，对温度变化反应敏感；值越小则比例带越大，调节作用减弱（相当于减小放大系数），同时微分作用也相应减弱，对温度变化反应慢。 建议在自整定的基础上调整；	0~9999
滞后时间	控制参数。滞后时间因数，单位：秒 滞后时间参数在调节中用于分配比例作用和微分作用的大小。值小则比例作用强（比例带小），微分作用弱；值大则比例作用弱（比例带大），微分作用强。如果等于或小于下面调节周期的两倍，则取消微分作用。对热容量较小，温度变化较快的控制系统，应充分考虑微分作用的影响。对热容量较大，温度变化慢的控制系统，一般微分作用影响不大，可以取消微分作用。建议在自整定的基础上调整；	0~9999
调节周期	控制参数。控制周期兼自整定判定参数，单位：秒 调节参数为仪表的调节运算周期，单位为秒；该参数对调节品质影响较大，合适的数值能完善地解决超调及振荡现象，同时获得最好的响应速度。该参数不能由自整定确定，但对自整定效果有影响，可根据系统情况在启动自整定前设定。一般在时间比例调节，主回路采用固态继电器或可控硅为执行单元时，推荐值 1~8；而在主回路使用交流接触器时，为了兼顾接触器的寿命，该参数应取大一些（>6），避免接触器动作过于频繁。在可控硅移相触发输出时，为了使控制连续平滑，也要适当加大该参数值（>6）。如果仪表主输出采用单位式调节（调节方式=0），请将此参数值设置为 0。该参数兼有自整定结果判定功能：如果自整定结束后该参数被自动修改，表明自整定失败，需要查明原因。也可以修改此参数或给定值后再重新启动自整定。	0~100
输入规格	输入选择参数。0：K 分度热电偶-140~+1300°C 1：S 分度热电偶 0~+1700°C；2：WRc325 0~2300°C； 3：T 分度热电偶-200~+350°C；4：E 热电偶 0~1000°C； 5：J 热电偶 0~+1000°C；6：B 热电偶 0~+1800°C； 7：N 热电偶 0~+1300°C；20：Cu50 铜电阻-50~+150°C； 21：Pt100 热电阻-200~+600°C；27：0~400Ω 线性电阻； 28：0~20mV；29：0~100mV；30：0~60mV； 31：0~1V（加 100Ω 精密电阻可转换为 0~10mA 输入）； 32：0.2~1V（加 500Ω 精密电阻可转换为 4~20mA 输入）； 33：1~5V（加 250Ω 精密电阻可转换为 4~20mA 输入）； 34：0~5V（加 500Ω 精密电阻可转换为 0~10mA 输入）； 35：-20mV~+20mV；36：-100mV~+100mV； 37：-5V~+5V；	0~37
小数点	小数点位选择参数（分辨率）。 在热电偶、热电阻输入时有有效数值范围为 0~1。如果设定为 2、3 与等效。 0：显示格式××××，分辨率为 1°C 1：显示格式×××.×，分辨率为 0.1°C 该参数在线性信号输入时，如 0~10mA、4~20mA、0~20mV、0~100mV、0~1V、0~5V、1~5V 等，有效数值范围为 0~3。 0：显示格式××××，分辨率为 1； 1：显示格式×××.×，分辨率为 0.1； 2：显示格式××.××，分辨率为 0.01； 3：显示格式×.×××，分辨率为 0.001	0~3
量程下限	量程（坐标）、变送、外部给定下限参数 在线性输入时，用于标定量程下限。在热电偶、热电阻等非线性输入时，对量程不起作用，但在需要温度值变送输出时，可用于确定变送的温度下限。 仪表显示曲线纵坐标下限及 BTDCS3000 软件的实时曲线纵坐标下限均由该参数确定。	-1999~9999
量程上限	量程（坐标）、变送、外部给定上限参数 在线性输入时，用于标定量程上限。在热电偶、热电阻等非线性输入时，对量程不起作用，但在需要温度值变送输出时，可用于确定变送的温度上限。 仪表显示曲线纵坐标上限及 BTDCS3000 软件的实时曲线纵坐标上限均由该参数确定。	-1999~9999
平移修正	测量值平移修正参数 仪表显示值=实际测量值+迁移量。 如果测量值=1000，那么，当迁移量=10 时，仪表显示 1010。 迁移量一般用于线性输入或热电阻输入时校正零点。出厂时=0，由于仪表本身具有优异的稳定性，正常情况下一般不要随意设定该参数，以避免可能引入的人为的误差；	-199~2000



输出类型	主输出类型选择参数 0: 时间比例调节输出或位式调节输出; 1: 0~10mA 线性电流调节(或变送)输出(如果前文“调节方式”选项设定1以上为调节输出, 0为电流变送输出); 可控硅移相或周波过零触发 2: 时间比例调节输出或位式调节输出; 4: 百分比制 4~20mA 线性电流调节输出;	0~5
输出下限	主输出下限参数 A) 时间比例调节模式下, 用于确定调节输出(或阀位)的最小值(百分数)。有效数值范围 0~100。不可大于100或输出上限值; B) 线性电流调节(或变送)模式下, 用于确定调节(或变送)输出的最小值; 若前项“输出类型”选择1, 数值单位为0.1mA, 即参数值×0.1=实际输出电流最小值。 例: 输出下限值=40, 则电流输出最小值为 40×0.1=4mA; 如果仪表工作在变送方式, 该参数定义的是变送输出最小值 注意: 4~20mA 输出时不可以同时将输出类型选择4, 又将输出下限设置为40, 输出上限设置为200! 如果需要精确标定, 正确的设定方法是: 输出类型=1, 输出下限=40, 输出上限=200	0~220
输出上限	主输出上限参数 A) 时间比例调节模式下, 用于确定调节输出(或阀位)的最大值(百分数)。有效数值范围 0~220。不可小于输出下限值; B) 线性电流调节(或变送)模式下, 用于确定调节(或变送)输出的最大值; 若前项“输出类型”选择1, 数值单位为0.1mA, 即参数值×0.1=实际输出电流最大值。 例: 输出上限值=200, 则电流输出最大值为 200×0.1=20mA; 如果仪表工作在变送方式, 该参数定义的是变送输出最大值	0~220
功能选择	功能选择参数值= A×1+B×2 式中: A=0: 当前通道调节输出为反作用调节(仪表的测量输入和调节输出趋势相反, 如加热系统等); A=1: 当前通道调节输出为正作用调节(仪表的测量输入和调节输出趋势相同, 如制冷系统等); B=0: 仪表上电时如果存在报警, 正常报警输出; B=1: 仪表上电时, 如果前项 A=0, 则免除下限和负偏差报警。如果 A=1 则免除上限和正偏差报警。但在运行过程中正常报警输出;	0~3
数字滤波	数字滤波参数。参数对测量值起平滑滤波作用。该参数值越大, 仪表示值越稳定, 但响应速度越慢。在一些要求响应的场合(如压力控制), 取值不宜过大。另外, 进行计量检定时应取消数字滤波。 参数值为 0 时取消数字滤波	0~15
控制方式	控制方式设置。 0: 手动调节 1: 自动调节 2: 禁止手动调节	0~7

### 6.3 报警设置 (工程师以上权限操作)

**报警回差:** 用于设定报警点不灵敏区。避免当测量值在临界点波动时继电器频繁动作。例如: 上限报警值为 1000, 回差=5, 那么, 当测量值 >1000 时报警动作, 当测量值 <995 时报警解除;

**上限报警:** 设定上限报警值。没有用到上限报警时, 请设为极限值 9999。  
例如: 需要仪表在测量值达到 1000 时输出一个报警开关量, 则可设定该值=1000。

**上限报警输出:** 设定该报警输出位置。0: 信息栏提示但不输出; 1~10: 信息栏提示并从报警 1~10 对应位置输出; 101~110: 信息栏不提示, 从设置数值减 100 位置输出。201~210: 首次上电免除该报警, 再次报警时从设置值减 200 的位置输出。

**下限报警:** 设定下限报警值。没有用到下限报警时, 请设为极限值-1999  
例如: 需要仪表在测量值低于 200 时输出一个报警开关量, 则可设定该值=200

**下限报警输出:** 参见前文“上限报警输出”。

**正偏报警:** 设定正偏差报警值。例如: 需要仪表在达到比设定值 (SV) 高 10°C 时报警, 则可设定正偏报警=10, 假如设定值为 500 那么, 在测量值 >510°C 时报警动作。此参数同时用于偏差等待;

**正偏报警输出:** 参见前文“上限报警输出”。

注: 正偏报警同时应用于程序等待的正偏差范围。例如程序执行“运行”操作或跳转至某段, 如果测量值 > (给定值+正偏报警值), 则程序等待。

**负偏报警:** 设定负偏差报警值。例如: 需要仪表在到达比设定值 (SV) 低 10°C 时报警, 则可设定负偏报警=-10, 假如设定值为 500 那么, 在测量值 <490°C 时报警动作。此参数同时用于偏差等待;

**负偏报警输出:** 参见前文“上限报警输出”。

注: 负偏报警同时应用于程序等待的负偏差范围。例如程序执行“运行”操作或跳转至某段, 如果测量值 < (给定值-正偏报警值), 则程序等待。

**通道异常输出:** 参见前文“上限报警输出”。

**超程报警输出:** 参见前文“上限报警输出”。

**自选报警一:** 用户自定义报警一设定值。

**类别一:** 自选报警一类别选择; 可自定义为上上限报警、下下限报警、正偏差报警、负偏差报警、区间内报警、区间外报警;

**回差一:** 自选报警一回差设定值;

**输出一:** 设定自定义报警一输出位置。参见前文“上限报警输出”。

**自选报警二:** 用户自定义报警二设定值。

**类别二:** 自选报警二类别选择; 可自定义为上上限报警、下下限报警、正偏差报警、负偏差报警、区间内报警、区间外报警;

**回差二:** 自选报警二回差设定值;

**输出二:** 设定自定义报警二输出位置。参见前文“上限报警输出”。

报警延时: 设定上述自选报警一、二动作延迟时间。

### 6.4 记录设置 (工程师以上权限操作)

**记录间隔:** 设定数据记录间隔。时间格式: 时:分:秒;

**记录方式:** 设定数据保存方式。

**最新记录:** 存储器存满后仪表自动擦除最早的数据继续记录。此模式下最新数据优先;

**存满停止:** 存储器存满后仪表停止记录并在信息栏提示“存储器满”, 须要用户干预方可执行擦除操作。此模式下原有数据优先。

**注意:** 如果在使用中途转换记录方式, 请先备份数据, 避免重要数据被覆盖!

**记录复位:** 清除记录的数据;

### 6.5 系统设置 (工程师以上权限操作)

**系统时间:** 设定仪表日期和时间。格式: 年-月-日 时:分;

**通讯模式:** 选择串口工作方式或通讯协议;

**BTBUS 协议:** 采用该协议可以直接支持 BTDCS3000 组态软件以及现有的国内主流组态软件;

**MODBUS 协议:** 可以直接和采用该协议的通信设备通信, 也便于了解和熟悉该协议的工程技术人员自行编程, 还可以通过支持 MODBUS/TCP 的网关接入以太网网络。

**打印机:** 串行打印, 用于驱动微型打印机;

**外部记录控制:** 通讯位置加装 W2 模块控制记录启动/停止;

**外部运行控制:** 通讯位置加装 W2 模块控制程序运行, 详见表 1;

**通讯地址:** 设定本机通讯地址。多机使用应设置不同的地址;

**波特率:** 设置通信或打印波特率。详见通信协议说明;

**停止位:** 设置通讯数据格式中的停止位数;

**打印宽度:** 微型打印机的纸幅宽度通常有 16、24、32、40 字符几种, 使用时请按打印机规格适当设定该项, 以获得最高的打印效率;

**握手方式:** 标志; 校验方式: 无校验。

**打印间隔:** 设置打印的时间间隔; 时间格式: 时:分;

### 6.6 权限设置 (工程师以上权限操作)

**级别:** 选择用户类别; 从低到高依次为: 操作员、工程师、厂商, 高级别可以修改低级别用户的登录密码;

**新密码:** 输入新的密码;

**自锁时间:** 设定自动退出设定状态的时间;

### 6.7 磁盘操作 (工程师以上权限操作)

**导出起点:** 选择欲导出 U 盘的数据起点时间。默认状态为全部数据;

**导出终点:** 选择欲导出 U 盘的数据终点时间;

**文件名:** 设置数据导出到 U 盘后的文件名; 无校验。

**开始导出:** 启动或中止数据导出操作;

U 盘插入仪表会自动弹出下载画面。导出的数据须用本公司开发的“Bt800 记录仪数据管理软件”才能读取。该软件在随机附带的光盘上可以找到。为了便于 PV-SV 跟踪对比, 最后一个通道曲线为 SV 曲线。

### 6.8 工艺操作 (工程师以上权限操作)

**工艺编程:**

段号	设定值	运行时间	输出%	输出事件
1	30.0	100	100	00000
2	100.0	100	100	00000
3	100.0	-101	100	00000
4	0.0	-1	100	00000

返回按钮。按 <移动光标到此处, 按 <返回上一级菜单

**\*控制命令 (运行时间)**

当运行时间 < 0 时, 代表一个控制命令。可以使程序跳转至指定段或控制最多 5 路继电器动作。控制命令通过下式计算确定:

运行时间=0, 暂停指令(程序运行时遇到暂停指令, 进入暂停保持状态);

运行时间=- (A×100+B);

B 的值为 1~100, 表示跳转的目标段号;

A 的值定义如下:

A=0, 无作用(仅执行跳转功能)

A=1, 跳转后停止, 所有事件输出复位;

**\*分段输出限制 (输出%)**

在某些功率较大的应用场合, 工艺的低段往往功率富余太多易导致过冲。分段限制输出可以很好地解决此类问题。通过在低段限制最大输出, 可以在很大程度上减小这种功率富余导致的过冲, 从而做到高低兼顾。

**\*输出事件**

万位控制事件输出 1: 运行到该段时, 0 表示不输出, 1 表示输出

千位控制事件输出 2: 运行到该段时, 0 表示不输出, 1 表示输出

百位控制事件输出 3: 运行到该段时, 0 表示不输出, 1 表示输出

十位控制事件输出 4: 运行到该段时, 0 表示不输出, 1 表示输出

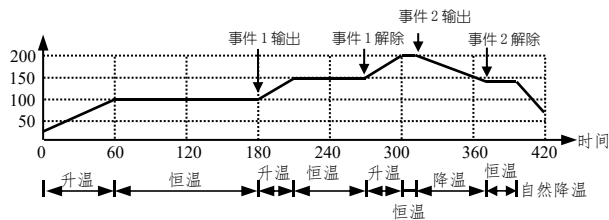
个位控制事件输出 5: 运行到该段时, 0 表示不输出, 1 表示输出

**以温度控制举例:**

工艺过程需要使温度从 30°C 经 60 分钟升至 100°C, 限制最大输出 80%; 恒温 120 分钟后事件 1 输出, 经 30 分钟升至 150°C, 不限制输出功率, 事件 1 持续输出, 恒温 60 分钟, 事件 1 解除。经 30 分钟升温至 200°C, 恒温 10 分钟后事件 2 输出, 经 60 分钟降至 145°C 事件 2 解除; 恒温 30 分钟后, 转向第一段停止:

段号	设定值	运行时间	输出%	输出事件
1	30.0	60	80	00000
2	100.0	120	100	00000
3	100.0	30	100	00001
4	150.0	60	100	00001
5	150.0	30	100	00000
6	200.0	10	100	00000
7	200.0	60	100	00010
8	145.0	30	100	00000
9	145.0	-101	100	00000

从 30°C 开始经 60 分钟, 限制输出 80% 升至 100°C, 恒温 120 分钟, 事件 1 输出, 经 30 分钟, 升至 150°C 恒温 60 分, 事件 1 不解除, 事件 1 解除, 经 30 分升至 200°C, 恒温 10 分钟, 事件 2 输出, 经 60 分钟, 降至 145°C 事件 2 解除, 恒温 30 分钟, 转向第一段停止, 程序结束;



**工艺设置:**

同步运行	开启	所有开启的通道同步运行工艺; 关闭后独立运行
偏差等待	关闭	见后文叙述
等待上偏	9999	见后文叙述
等待下偏	9999	该通道运行工艺起始段号;
运行模式	1	
起始段号	1	
工艺选择	1	

偏差等待: 如果选择开启此项功能, 则在执行运行操作及程序跳转时, 如果 PV 和 SV 差值在“等待正偏”“等待负偏”设定值内, 程序正常运行。否则进入等待状态, 满足条件后继续运行。

运行模式: 用于处理工艺运行中的停电问题;

- 0-停电重新来电后, 转到第 100 段, 可在此段插入命令执行某些符合预期的操作;
- 1-停电重新来电后, 若无偏差报警, 则从中断处继续运行, 否则跳到第 100 段。
- 2-停电重新来电后, 直接从中断处继续运行。
- 3-停电重新来电后, 进入停止状态。
- 4-在第 0 项基础上, 增加从当前段测量值启动。
- 5-在第 1 项基础上, 增加从当前段测量值启动。
- 6-在第 2 项基础上, 增加从当前段测量值启动。
- 7-在第 3 项基础上, 增加从当前段测量值启动。

工艺同步: 选择须同步运行的通道;

定时启动: 设定工艺自动运行时间。注意: 启用该项设置必须特别慎重! 不符合预期的自运行可能导致生产事故或设备损坏!

工艺导入: 将已编制好的工艺文本导入仪表;

工艺导出: 将仪表内部工艺导出备份保存。详见另附说明;

6.9 网络设置 带 WIFI 功能, 可手机远程监控的仪表须设置该项。

受篇幅限制, 请参见另附的手机远程连接说明。

**七、C1~C8; K1~K6 类可控硅触发接线图**

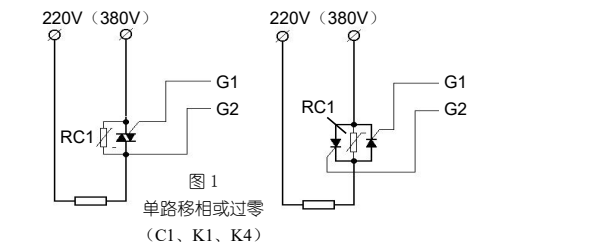


图 1 单路移相或过零 (C1, K1, K4)

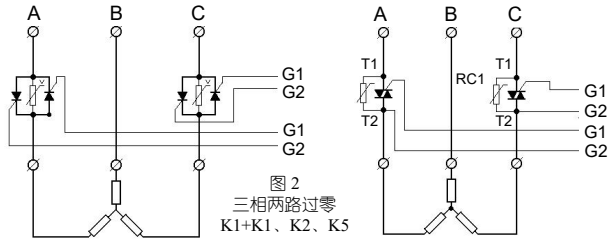


图 2 三相两路过零 K1+K1, K2, K5

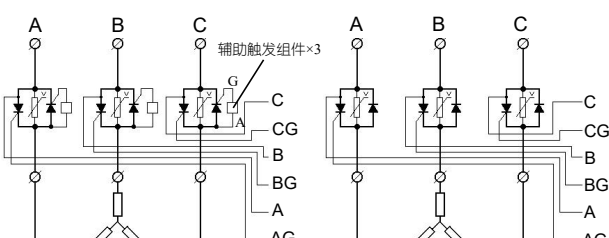


图 3: C3 应用 三相三线制移相触发, Y 或 Δ

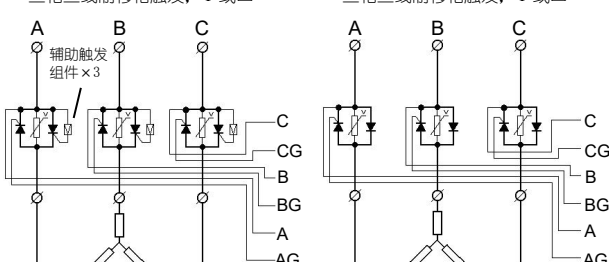


图 4: C3 应用 三相三线制移相触发, Y 或 Δ

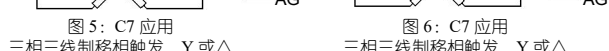


图 5: C7 应用 三相三线制移相触发, Y 或 Δ

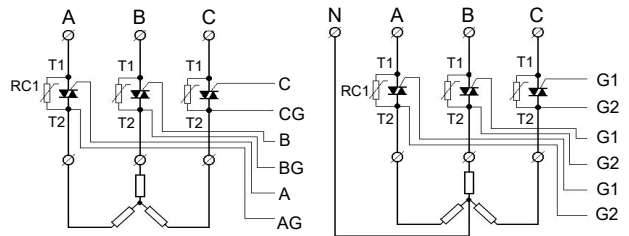


图 7: C5, K6 型应用 三相三线制移相触发

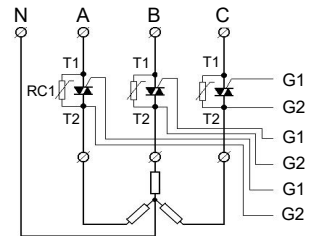


图 8: C4, K6 型应用 三相四线制移相触发

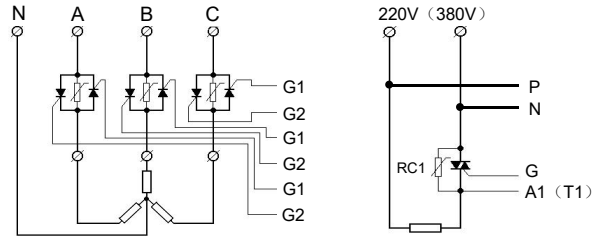


图 9: C4, K6 型应用 三相四线制移相触发

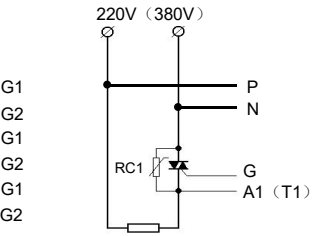


图 10: C2 型应用一 传统触发型单路移相触发

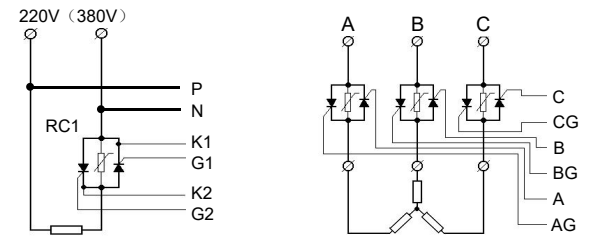


图 11: C2 型应用二 传统触发型单路移相触发

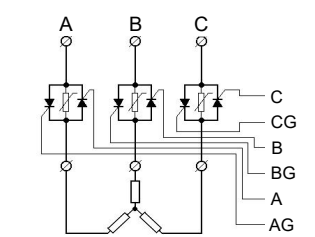


图 12: C5 型应用 三相三线制移相触发

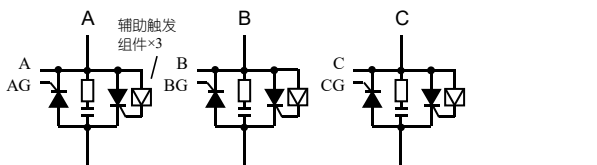


图 13: C7 型应用。单硅反并联, Y/Δ 形接法。自动适应相序。如果采用单硅和二极管反并联, 则不按图中三个辅助组件

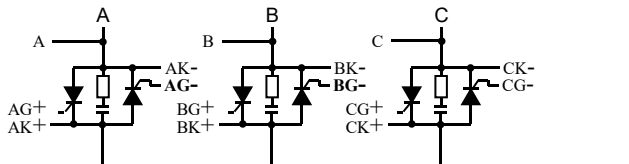
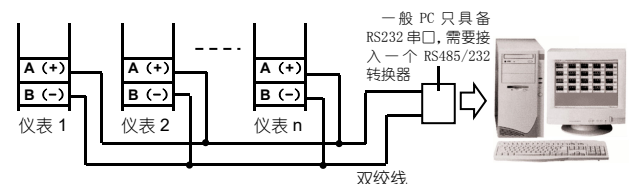


图 14: C8 全控型应用。单硅反并联, Y/Δ 形接法。自动适应相序。C6 无三组反向触发信号

**八、通信说明**

**8.1 接线**

当仪表选装了 R (RS232)、S (RS485)、S1 (双隔离 RS485) 模块时, 仪表具备与 PC 或其他智能设备通信功能。R 模块只能用于一对一通信, 且距离不超过 15 米的应用场合; S、S1 模块既可用于一对一, 也可用于一对多的应用场合, 通信距离可达 1000 米。其接线方式见下图:



**8.2 组态软件**

如果没有其它公司产品参与 DCS 系统构成, 推荐使用 BTDCS3000 组态软件; 否则请使用 BTDCS5000 组态软或其它第三方工控软件, 如三维力控或组态王均支持本公司产品。购买了带通信接口的产品都会附带一张光盘, 可以从光盘安装, 也可以从本公司网站 [www.xmbt.com](http://www.xmbt.com) 下载后安装。

**BOTA** 厦门伯特自动化工程有限公司

地址: 厦门市集美软件园三期 B03 栋 902 <http://www.xmbt.com>

电话: (0592) 5254872 5254873