

# BT618/618P 智能调节仪使用说明 (V9.6)

## 一、概述

- 本产品适用于温度、压力、液位、湿度等物理量的测量及控制；
- 具备手/自动无扰切换、外部给定以及直接阀位控制功能；
- 采用人工智能模糊 PID 调节，自整定控制参数；
- 具备上、下限及正、负偏差报警功能；
- 支持 RS485/RS232 通信和 Modbus 协议以及打印；
- 采用模块化结构，便于维护和功能升级；
- 宽范围开关电源，适用全球任何地区；

## 二、主要技术指标

- 测量输入：万能输入，详见表 4
- 控制输出：输出采用模块化，型号及功能见表 1

表 1

型号	功能说明
L1	mA 电流调节输出。0~10mA/2.2kΩ、4~20mA/1kΩ
L21	0.2 级 mA 自隔离变送电流输出。负载能力同上
J1	继电器开关输出，常开+常闭。触点容量：8A/220V
J3	可控硅无触点过零开关输出。常开型，1A/600V。适用于交流负载
J4	可控硅无触点过零开关输出。常闭型，1A/600V。适用于交流负载
J5	小型继电器开关输出，常开+常闭。触点容量：2A/220V
J6	两路继电器开关输出模块，常开×2。阀门正反转控制；触点容量：5A/220V
K	固态继电器 (SSR) 触发输出。12V~15V/45mA
K1	单路可控硅过零触发输出。
K2	两路可控硅过零触发输出。
K4	单路可控硅周波过零触发输出
K5	两路可控硅周波过零触发输出
K6	三路可控硅周波过零触发输出
C1	单路可控硅移相触发输出
C2	脉冲变压器触发单路可控硅移相触发输出
C3	三相三线制移相触发输出，主回路采用反并联可控硅
C4	三相四线制可控硅移相触发输出
C5	三相三线制可控硅移相触发输出，主回路采用双向可控硅
C7	脉冲变压器触发三相三线制移相触发。主回路采用反并联可控硅
C8	三相六路全控型移相触发输出，主回路采用反并联可控硅
V0	馈电输出 (传感器电源)。5V/50mA
V2	馈电输出 (传感器电源)。24V/50mA
V21	馈电输出 (配电磁流量计)。自隔离 24V 或 ±12V/100mA
R	RS232 串行通讯接口。通讯距离≤15m
P	RS232 串行打印接口，驱动微型打印机
S	RS485 串行通讯接口。通讯距离≤1km
S1	RS485 串行通讯接口。自隔离，通讯距离≤1km
D	数据接口模块。与 BT 记录仪构成数据记录系统

- 显示：双四位高亮 LED 显示；
- 测量准确度：0.2%FS；
- 停电数据保存时间：10 年；
- 工作环境：温度 -20~+65℃ 湿度 <85%
- 防护等级：IP00
- 工作电源：85~265VAC

## 三、尺寸规格 代号及规格见表 2

表 2

代号	说明
A	96×96×100mm，开孔：92×92 <sup>+0.5</sup> mm。板前高度：9.5mm
B	48×96×100mm，开孔：45×92 <sup>+0.5</sup> mm。板前高度：9.5mm
C	96×48×100mm，开孔：92×45 <sup>+0.5</sup> mm。板前高度：9.5mm
D	72×72×100mm，开孔：69×69 <sup>+0.5</sup> mm。板前高度：9mm
E	80×160×100mm，开孔：76×152 <sup>+0.5</sup> mm。板前高度：10mm
F	160×80×100mm，开孔：152×76 <sup>+0.5</sup> mm。板前高度：10mm
G	48×48×90mm，开孔：45×45 <sup>+0.5</sup> mm。板前高度：5mm

## 四、面板说明



## 4.1 按键功能细节

- 〈键：点按为手/自动无扰转换；在正常测量状态下，按该键 2 秒钟，仪表进入自整定状态 (AT 闪烁)；在自整定状态下，按该键 2 秒钟取消自整定 (AT 消失)；如果仪表已经执行过一次自整定，该键的快捷功能被禁止，以避免误操作。确实需要重新整定时，请参看后文参数 Cont 的说明；在参数设定状态下，点按倒退，长按退出设定。
- √键：在设定状态下，持续按压该键计满 10 个字，光标自动前移一位；在手动状态下，持续按压该键计满 10 个字，进入快减状态 (以 2 累减)；
- 八键：在设定状态下，持续按压该键计满 10 个字，光标自动前移一位；在手动状态下，持续按压该键计满 10 个字，进入快加状态 (以 2 累加)；

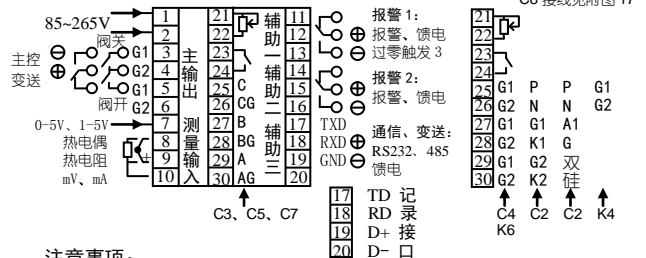
## 4.2 SV 闪烁符号含义 (表 3)

表 3

符号	含义	符号	含义	符号	含义
HAL	上限报警	LdAL	负偏差报警	H	手动输出值
LAL	下限报警	Err	输入错误	A	自动输出值
hdAL	正偏差报警	-At-	自整定状态		

## 五、接线说明 (F、C 外形接线请顺时针旋转 90°)

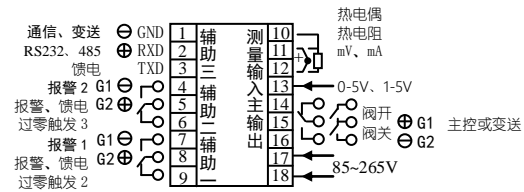
### 5.1 A、B、C、E、F 外形



### 注意事项:

- 对仪表热电偶输入进行计量检定需要取消冷端补偿时，请短路 8、10 端即可。检定完成后去掉短路线，否则会因为没有正确的冷端补偿带来测量误差。
- 0~10mA、4~20mA 电流输入可并联 500Ω 或 250Ω 精密电阻转换为 0~5V 或 1~5V 电压从 7、8 端输入，或并联 100Ω 或 50Ω 精密电阻从 8、9 端输入。外部给定规格为 1~5V 掉线自动切换为内给定；阀位反馈为 0~5V。
- 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)；移相或周波触发时，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，请以贴在产品外壳的接线标签上的实点标注为准

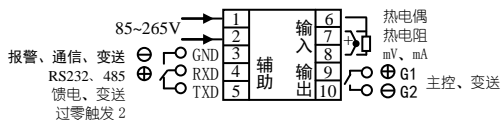
### 5.2 D 外形 (72 × 72)



### 注意事项:

- 对仪表热电偶输入进行计量检定需要取消冷端补偿时，请短路 10、12 端即可。检定完成后去掉短路线，否则会因为没有正确的冷端补偿带来测量误差。
- 0~10mA、4~20mA 电流输入时，请并联 500Ω 或 250Ω 精密电阻转换为 0~5V 或 1~5V 电压从 12、13 端输入；也可以并联 100Ω 或 50Ω 精密电阻从 11、12 端输入。外部给定规格为 1~5V 掉线自动切换为内给点；
- 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，请以贴在产品外壳的接线标签上的实点标注为准

### 5.3 G 外形 (48 × 48)



### 注意事项:

- 对仪表热电偶输入进行计量检定需要取消冷端补偿时，请短路 6、8 端即可。检定完成后去掉短路线，否则会因为没有正确的冷端补偿带来测量误差。
- 0~10mA、4~20mA 电流输入请并联 100Ω 或 50Ω 精密电阻从 7、8 端输入。
- 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，请以贴在产品外壳的接线标签上的实点标注为准。

## 六、操作说明

### 6.1 状态说明

自动控制状态  
(STA 灯熄灭)



图 1

手动操作状态  
(STA 灯亮)



图 2

显示自动状态输出值



图 3

### 6.2 给定值设置

在自动状态(图 1), 直接按 V、^ 设置给定值。

### 6.3 参数设置

长按“SET”键 3 秒进入给定值设置(表 4)

表 4

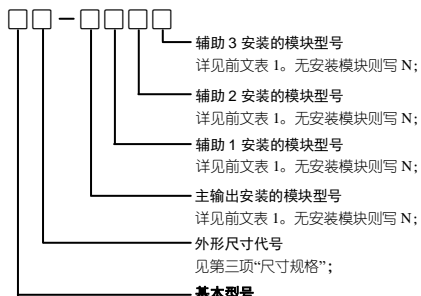
参数符号	含 义	数值范围
HAL	上限报警参数。用于设定上限报警点。 例如: 需要仪表在测量值达到 1000 输出一个报警开关量, 则可设定 HAL=1000。报警的输出位置可以由后文的 SEAL 参数在 ALM1 或 ALM2 之间任意选择。 没有用到上限报警时, 请设为极限值 9999	-1999~9999
LAL	下限报警参数。用于设定下限报警点。 例如: 需要仪表在测量值低于 300 时输出一个报警开关量, 则可设定 LAL=300。报警的输出位置可以由后文的 SEAL 参数在 ALM1 或 ALM2 之间任意选择。 没有用到下限报警时, 请设为极限值-1999	-1999~9999
HdAL	正偏差或提前报警参数 用于设定正偏差报警量或提前报警量。 例 1: 需要比给定值高 10°C 时报警, 则可设定 HdAL=10, 假如给定值为 500, 那么, 在测量值≥510°C 时报警动作。 例 2: 需要超前给定值 5°C 时报警, 则可设定 HdAL=-5, 假如给定值为 500, 那么, 在测量值≥495°C 时报警动作。 报警的输出位置可以由后文的 SEAL 参数在 ALM1 或 ALM2 之间任意选择。没有用到正偏差或提前报警时, 请设为极限值 9999	-100~9999
LdAL	负偏差报警参数。用于设定负偏差报警量。 例如: 需要比给定值低 10°C 时报警, 则可设定 LdAL=10, 假如给定值为 500, 那么, 在测量值≤490°C 时报警动作。 报警的输出位置可以由后文的 SEAL 参数在 ALM1 或 ALM2 之间任意选择。 没有用到负偏差报警时, 请设为极限值 9999	0~9999
dIF	回差(不灵敏区)参数。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: 上限报警值为 1000, dIF=5, 那么, 当测量值≥1005 时报警动作, 当测量值≤995 时报警解除 注意: 1. 该参数在位式调节时对主输出和报警都起作用; 2. 该参数在人工智能调节时对自整定过程起作用; 自整定后仅对报警有效。 自整定前适当设定该参数值, 可以避免测量值可能出现的小波动影响导致自整定失败, 但 dIF 值太大可能降低自整定精度。出厂时为 0.3	0~2000
Cont	控制方式选择参数。 0: 仪表主输出为位式调节。此方式仪表工作在 BT117 模式, 主输出为简单位式调节或电流变送; 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, 测算出控制参数 Int、Pro、Lt 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, BT618 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: 禁止通过按“(”键 2 秒钟快速启动自整定; 自整定结束后, 仪表自动进入该设置, 避免误按“(”键再次启动自整定。确实需要重新自整定时, 请将 Cont 参数值修改为 1 或 2 即可。 4: 自动整定阀位信息。整定结束后恢复到 1; 该设置必需工作在有阀位反馈的情况下。(系统连接无误后, 如果设定 Cont=4, 仪表将自动记录阀门全开和全关时的反馈信号大小。阀位自整定时要求阀门有上、下行程开关)	0~3
Int	控制参数。积分作用强度 Int 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, 则该参数取值越大。 Int 值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较大幅度振荡; 该值大, 积分作用弱(积分时间长)。Int=0 时取消积分作用。建议在自整定的基础上调整;	0~9999
Pro	控制参数。比例作用强度 Pro 参数对调节中的比例和微分均有作用。Pro 值越大, 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; Pro 值减小, 则比例带加大, 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
Lt	控制参数。滞后时间因数 Lt 参数在调节中用于分配比例作用和微分作用的大小, Lt 值小, 比例作用强(比例带小), 微分作用弱; Lt 值大, 比例作用弱(比例带大), 微分作用增强。当 Lt 等于或小于下面控制周期(Crt)的两倍时, 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

Crt	控制参数。控制周期兼自整定判定参数, 单位: 秒 Crt 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, 合适的数值能完美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位式调节 (Cont=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 Crt 参数或给定值后再重新启动自整定。	0~100
InP	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: WRε325 0~2300°C; 3: T 分度热电偶-270~+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 50Ω 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
dP	小数点位选择参数(分辨率)。 dP 参数在热电偶、热电阻输入时有效数值范围为 0~1。如果设定为 2, 3 与 1 等效。 0: 显示格式 xxx.x, 分辨率为 1°C 1: 显示格式 xxx.x, 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 xxx.x, 分辨率为 1; 1: 显示格式 xxx.x, 分辨率为 0.1; 2: 显示格式 xxx.x, 分辨率为 0.01; 3: 显示格式 xxx.x, 分辨率为 0.001	0~3
F.S-L	量程(坐标)、变送、外部给定下限参数 在线性输入或外部给定时, 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, 但在需要将温度变送输出时, 可用于确定变送的温度下限。 使用 BTDCS3000 软件时, 该参数兼实时曲线纵坐标下限设定。	-1999~9999
F.S-H	量程(坐标)、变送、外部给定上限参数 在线性输入或外部给定时, 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, 但在需要将温度变送输出时, 可用于确定变送的温度上限。 使用 BTDCS3000 软件时, 该参数兼实时曲线纵坐标上限设定。	-1999~9999
Cor	测量值平移修正参数 仪表显示值=实际测量值+Cor 值。 例如: 如果 Cor=0 时, 测量值=1000, 那么, 当 Cor=10 时, 仪表显示 1010。 Cor 参数一般用于线性输入或热电阻输入时校正零点。出厂时 Cor=0, 由于仪表具有优异的稳定性, 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
out	主输出类型选择参数 0: SSR (触发固态继电器)、继电器开关量、可控硅过零触发; 1: a) 0~10mA 线性电流调节(或变送)输出。如果仪表工作在 BI117 模式(Cont=0), 此电流变送输出。 b) 自定义线性电流输出; c) 单、三相可控硅移相触发或周波过零触发输出。 2: 辅助输出 1 用于可控硅过零触发; 此方式下, 辅助输出 1 位置(ALM1)不能再作为报警使用; 3: 直接阀位正、反转控制, 有位置反馈输入(0~5V); 4: 4~20mA 线性电流调节输出(outL=0, outH=100。百分比制)。 5: 直接阀位正、反转控制, 无位置反馈输入。要求阀门行程时间为 40~60 秒;	0~4
outL	主输出下限参数 A) 时间比例调节模式下, 用于确定调节输出的最小值(百分数)。有效数值范围 0~100, 不可大于 100 或 outH 值; B) 线性电流调节(或变送)输出时, 用于确定调节(或变送)输出的最小值; 当 out=1, 数值单位为 0.1mA, 即参数值×0.1=实际输出电流最小值。有效数值范围 0~220, 不可大于 outH 的值; 例: outL=40, 则电流输出最小值为 40×0.1=4mA; 如果仪表控制方式参数 Cont=0, 输出类型参数 out=1, 则 outL 参数定义的是变送输出最小值。 C) 可控硅移相或周波触发时, 有效数值范围 0~100, 用于确定功率下限。 D) 阀位控制时限制最小开度;	0~220
outH	主输出上限参数 A) 时间比例调节模式下, 用于确定调节输出的最大值(百分数)。有效数值范围 0~100, 不可大于 100 或小于 outL 值; B) 线性电流调节(或变送)输出时, 用于确定调节(或变送)输出的最大值; 当 out=1, 数值单位为 0.1mA, 即参数值×0.1=实际输出电流最大值。有效数值范围 0~220, 不可小于 outL 的值; 例: outH=200, 则电流输出最大值为 200×0.1=20mA; 如果仪表控制方式参数 Cont=0, 输出类型参数 out=1, 则 outH 参数定义的是变送输出最大值。 C) 可控硅移相或周波触发时, 有效数值范围 0~100, 用于确定功率上限。 D) 阀位控制时限制最大开度;	0~220

表 4 续

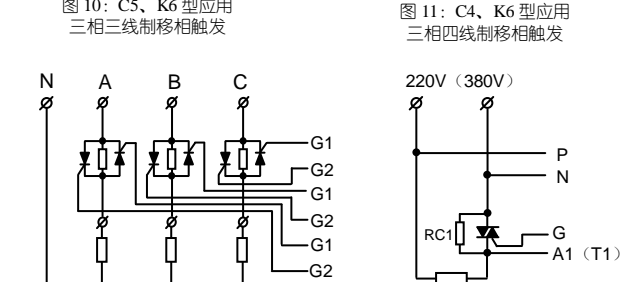
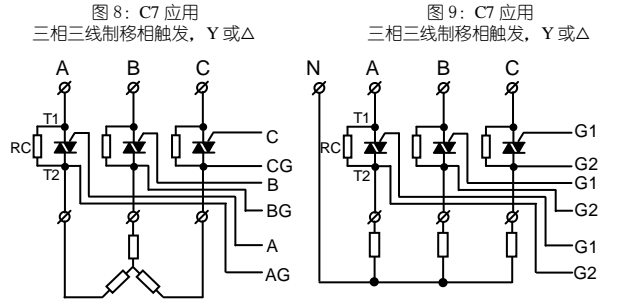
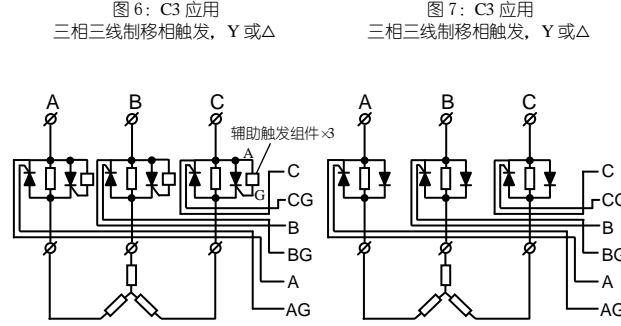
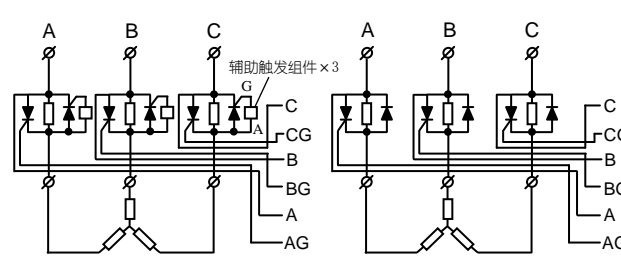
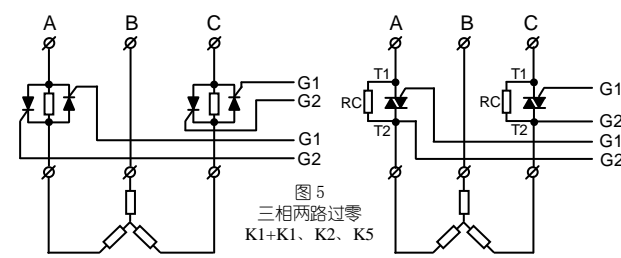
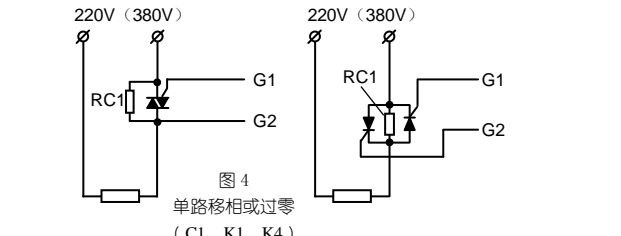
参数符号	含义	数值范围
SEAL	报警选择参数 SEAL=X <sub>1</sub> ×1+X <sub>2</sub> ×2+X <sub>3</sub> ×4+X <sub>4</sub> ×8+X <sub>5</sub> ×16 式中: X <sub>1</sub> =0, 上限报警从 ALM1 位置输出; X <sub>1</sub> =1, 上限报警从 ALM2 位置输出; X <sub>2</sub> =0, 下限报警从 ALM1 位置输出; X <sub>2</sub> =1, 下限报警从 ALM2 位置输出; X <sub>3</sub> =0, 正偏差报警从 ALM1 位置输出; X <sub>3</sub> =1, 正偏差报警从 ALM2 位置输出; X <sub>4</sub> =0, 负偏差报警从 ALM1 位置输出; X <sub>4</sub> =1, 负偏差报警从 ALM2 位置输出; X <sub>5</sub> =0, 报警时显示窗闪烁显示报警符号; X <sub>5</sub> =1, 报警时不闪烁显示报警符号。	0~31
Func	功能配置参数 Func=X <sub>1</sub> ×1+X <sub>2</sub> ×2+X <sub>3</sub> ×4+X <sub>4</sub> ×8+X <sub>5</sub> ×16+X <sub>6</sub> ×32 X <sub>0</sub> =0: 仪表主输出为反作用调节(测量值高于设定值输出); X <sub>0</sub> =1: 仪表主输出为正作用调节(测量值高于设定值输出); X <sub>1</sub> =0: 仪表上电时如果存在报警, 正常报警输出; X <sub>1</sub> =1: 仪表上电时, 如果前项 X <sub>1</sub> =0 则免除下限和负偏差报警。如果 X <sub>1</sub> =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; X <sub>2</sub> =0: 辅助输出 3 工作在通信模式; X <sub>2</sub> =1: 辅助输出 3 工作在变送或报警 3 (618P 型) 模式; 以下仅对 BT618P 型有效: X <sub>3</sub> =0: 不接受外部给定; X <sub>3</sub> =1: 接受 1~5V (4~20mA) 外部给定; X <sub>4</sub> =0: 光柱显示输出值; X <sub>4</sub> =1: 光柱显示测量值; X <sub>5</sub> =0: 光柱按绝对百分比方式显示输出值; X <sub>5</sub> =1: 光柱按相对百分比方式显示输出值; 注意: 修改了 X <sub>1</sub> 、X <sub>2</sub> 相关项后, 必须重新上电生效	0~63
Add	通信地址/变送下限/打印设置参数 仪表使用串行口与计算机通讯时, 必须分配一个地址号, 以便计算机寻址, 特别注意: 在采用 RS485 接口多机通讯时, 各仪表不允许使用相同的地址号; 仪表辅助输出 3 用于电流变送时, 该参数用于确定输出下限值。数值单位为 0.1mA。 例如: 当前一个参数 Func 中的 X <sub>2</sub> =1 时, 辅助输出 3 用于电流变送, 若此时 Add=40, 那么 40×0.1=4mA, 即变送输出下限为 4mA 对于 BT618P 型, 如果 Add 的值设置为负数为打印模式, 数值表示打印间隔, 单位: 分钟; 打印格式: [累计时间 测量值], 握手方式为标志。	0~100
bAud	对于 BT618 型为波特率兼变送上限参数 (采用 BtBus 协议) 仪表与计算机通讯时, 必须设定一致的波特率, 有效数值: 1200, 2400, 4800, 9000 (即 9600)。 仪表辅助输出 3 用于电流变送时, 该参数用于确定输出电流上限值。数值单位为 0.1mA。 例如: 当前一个参数 Func 中的 X <sub>2</sub> =1 时, 辅助输出 3 用于电流变送, 若此时 bAud=200, 200×0.1=20mA, 即变送输出上限为 20mA。 对于 BT618P 型为波特率、停止位兼上限报警设定值采用 ModBus 协议。波特率、数据位、停止位对应关系如下: 0: 4800, 8, 2; 3: 4800, 8, 1; 1: 9600, 8, 2; 4: 9600, 8, 1; 2: 19200, 8, 2; 5: 19200, 8, 1; 用于报警 3 时, 该参数设定为上限报警值。	0~9600
dr	二阶数字滤波参数 dr 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。在一些要求响应快的场合 (如压力控制), 取值不宜过大。另外, 进行计量校定时应取消数字滤波。参数值为 0 时取消数字滤波。	0~15
SIAt	控制选择: 0: 手动; 1: 自动; 2: 禁止手动; 3: 禁止自动	0~3
PLoc	菜单/操作权限选择参数 当该参数值等于 1008 时, 提供给用户的是包含所有参数的二级菜单, 否则只能进入一级菜单。在一级菜单状态下, 可提供四种操作权限: PLoc=0: 可以修改给定值和一级菜单参数; PLoc=1: 可以修改给定值但不能修改一级菜单参数; PLoc=2: 不能修改给定值和一级菜单参数; PLoc=1008: 可进入二级菜单并修改所有参数	0~9999
USE1~8	一级菜单参数配置参数 按 $\square$ $\square$ 键浏览, 参数符号会在下显示窗显示出来, “-”表示没有选择, 最多可以选择 8 个用户参数放入一级菜单。在配置好一级菜单后, 将前文的“PLoc”参数值修改为非 1008 的其它任意值 (上锁), 退出后再次按“SET”键 3 秒钟, 只能进入由 USE1~USE8 确定的一级菜单	USE1~USE8

七、选型规则



BT117: 位式调节仪表, 117P 具备光柱、Modbus 协议或报警 3 功能;  
BT118: 人工智能 PID 调节仪表;  
BT118P 具备光柱、Modbus 协议或报警 3 功能;  
BT618: 人工智能 PID 调节仪表, 手/自动无扰切换, 外部给定等。  
BT618P 具备光柱、Modbus 协议或报警 3 功能;  
BT618F: 人工智能位置比例直接阀位控制仪表;  
BT119: 30 段可编程, 人工智能 PID 调节仪表;  
BT119P 型具备光柱、Modbus 协议和分段限幅功能;

八、C1~C8; K1~K6 类可控硅触发电线图



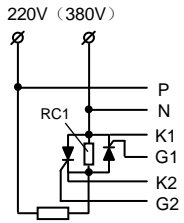


图 14: C2 型应用二传统触发型单相移相触发

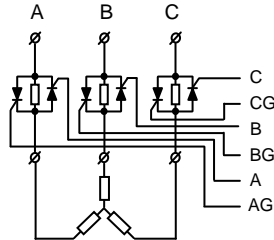


图 15: C5 型应用三相三线制移相触发

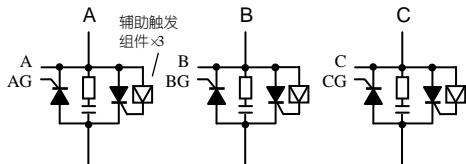


图 16: C7 型应用。单硅反并联，Y/Δ形接法。自动适应相序。  
如果采用单硅和二极管反并联，则不按图中三个辅助组件

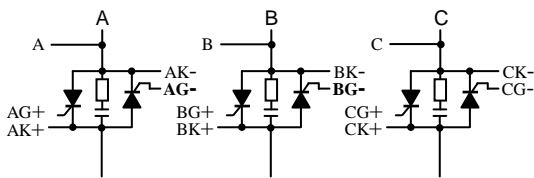
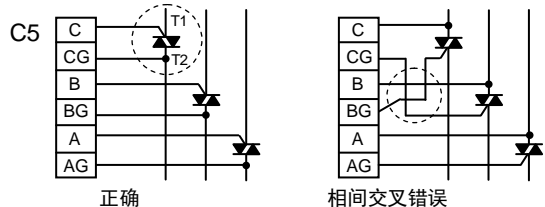
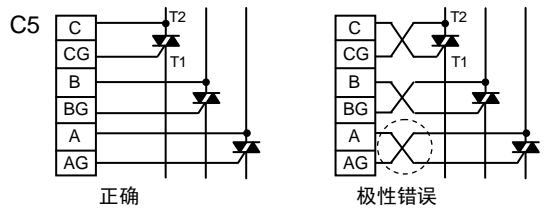
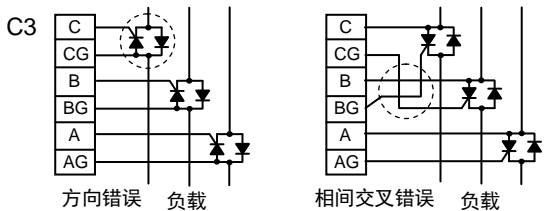
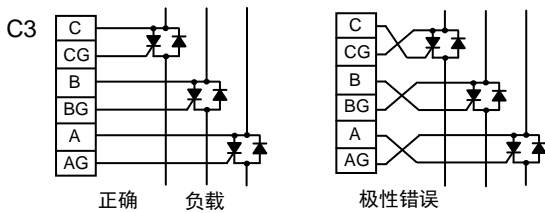


图 17: C8 全控型应用。单硅反并联，Y/Δ形接法。自动适应相序。

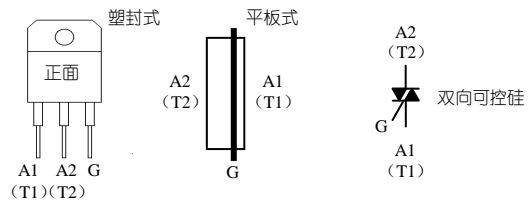
**注意事项：**

1. 选择了过零触发 K1、K2、K4、K5、K6 型，移相触发 C1、C4 类型时，触发接线没有极性要求；触发双向可控硅请接第二阳极 (T2 或 A2) 和触发极；触发两个单向反并联可控硅请接两个触发极；
2. 选择了 C3、C5、C7 类型三相三线制移相触发时，适用于主回路为“Δ”接法或“Y”接法不接零线的控制方式。触发输出有极性要求。请严格参照相关接线图连接。以下列出了 C3、C5 类型接线时可能出现的几种错误情况，主回路通电前需要仔细核对无误，否则可能导致不能正常触发，严重时会造成可控硅或仪表内部电路损坏。



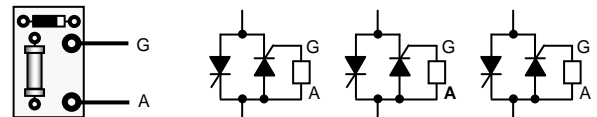
**2.1 验证接线是否正确**

- 2.1.1 接入三个 60-100W 左右相同功率的白炽灯泡，用万用表电阻档分别测量三路负载电阻是否基本一致，确认相间、对地（柜体）没有短路情况；
  - 2.1.2 在接通主回路前，先将仪表通电，切换至手动状态并且使仪表的输出为 0；
  - 2.1.3 接通主回路三相电源，三个灯泡应在完全熄灭状态；
  - 2.1.4 调整输出值为 20% (H 20) 三个灯泡开始微亮，如果调试现场光线较强，可能看不到亮度情况，这时需用万用表直接测三个灯泡两端电压；
  - 2.1.5 继续调整仪表输出值为 50% (H 50)，观察三个灯泡的亮度应明显增加，用万用表电压档测量三个灯泡上的电压，应为电源电压的 1/2 左右；继续逐渐增加输出百分值，观察灯泡亮度是否同步变化；
  - 2.1.6 在上述过程中如果灯泡出现闪烁或明暗明显不一致，则可能接线有误或可控硅不良；请在检查接线或更换可控硅后重复以上步骤；
3. C2、C8 类型采用传统触发方式，触发有极性且必须接同步信号线，请严格参照前文图 13、图 14、图 17 相关接线图连接。
  4. 可控硅应该有保护措施。图中 RC1 为本公司生产的高效保护吸收组件，如欲购买请在订货时和销售员说明 (0592-5254872)。
  5. 常用双向可控硅引脚排列：



**6. 辅助触发组件 AUX**

在采用 C3、C7 类型三相三线制移相触发时，如果主回路选用两个单向反并联的可控硅，需要接入随仪表配送的三个辅助触发组件 AUX；若选用单向硅与二极管反并联，则不需要接辅助触发组件

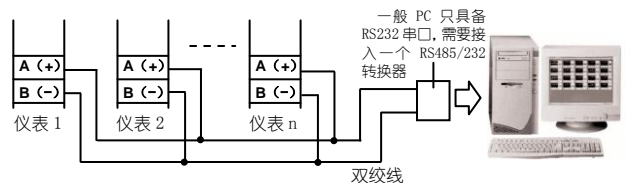


注意：AUX 在接入时须区分 C3 和 C7，请参照接线图。

**九、通信说明**

**9.1 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：



**9.2 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：厦门市软件园二期望海路 65 号二楼 <http://www.xmbt.com>  
电话：(0592) 5254872 5254873