



ООО НТФ «МИКРОНИКС»

ЦИФРОВОЙ ТРЕХОСЕВОЙ ДАТЧИК ВИБРАЦИИ ВД20

Руководство по эксплуатации

ГСПК.402321.049 РЭ

Редакция 1.0

г. Омск

Содержание

1. Назначение устройства	.	.	.	.	.	.	.	3
2. Технические параметры	.	.	.	.	.	.	.	4
3. Устройство датчика	.	.	.	.	.	.	.	5
4. Особенности эксплуатации	.	.	.	.	.	.	.	11
5. Техническое обслуживание	.	.	.	.	.	.	.	12
ПРИЛОЖЕНИЕ 1. Типовое подключение	.	.	.	.	.	.	.	13
ПРИЛОЖЕНИЕ 2. Амплитудно-частотная характеристика датчика	.	.	.	.	.	.	.	14

1. Назначение устройства

Цифровой трёхосевой датчик вибрации (далее — «датчик вибрации» или «датчик») ВД20 предназначен для измерения среднеквадратического значения (СКЗ) виброускорения, виброскорости, виброперемещения и пикфактора, а также записи во внутренний буфер «сырого» сигнала виброускорения (raw data) с последующим его выводом по команде пользователя для дальнейшего анализа.

Датчик является цифровым устройством, чувствительным к колебаниям своего основания в трёх взаимно ортогональных направлениях (т. е. трёхосевой датчик).

Область применения датчика — работа в качестве измерительного элемента виброизмерительных систем и исследования вибрационных процессов в расширенной полосе частот.

Датчик относится к невосстанавливаемым изделиям

1.1. Варианты исполнения и подключения

Наименование изделия при заказе и в технической документации

ВД20-А-Б-В-Г, где:

А — разъёмное (1) или неразъёмное (2) подключение;

Б — напряжение питания 24 В или 5 В;

В — тип разъёма: О — оконцованный кабель без разъёма, Т — разъём типа “Type C”, U — разъём типа USB A.

Г — длина кабеля: при отсутствии значения длина $l = 1$ м, при $1 < l < 25$ датчик изготавливается с указанной длиной кабеля.

Схема подключения датчика приведена на рисунке 1.

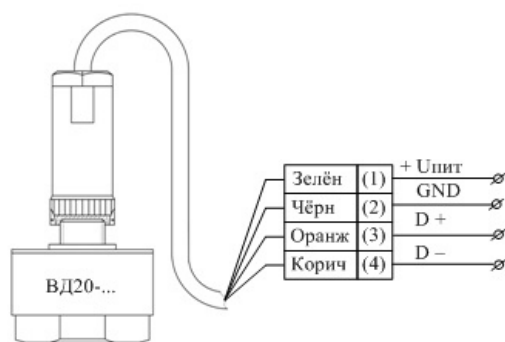


Рисунок 1. Схема подключения датчика с разъёмным кабелем.

Здесь приняты обозначения:

+Пит, GND — питание и общий вывод датчика;

D+, D- — выходы интерфейса RS-485 или USB.

Датчик ВД20 при напряжении питания 24 В имеет интерфейс RS-485 (протокол Modbus RTU) и тип разъёма — оконцованный кабель; при напряжении питания 5 В — интерфейс USB и тип разъёма “Type C” или USB A. Вариант исполнения датчика с разъёмом “Type C” позволяет прямое подключение его к смартфону. При этом датчик представляет собой устройство с функцией OTG B. Вариант с разъёмом USB A на кабеле датчика подключается напрямую к компьютеру, а к смартфону — через стандартный переходник USB/Type C с функцией OTG.

2. Технические параметры

2.1. Основные технические параметры

Таблица 1. Параметры ВД20

№	Параметр	Единица измерения	Значение	
			не менее	не более
1	Чувствительность по любой оси (режим 8g) ⁽¹⁾	LSB/g	3768	4424
2	Чувствительность по любой оси (режим 16g)	LSB/g	1884	2212
3	Чувствительность по любой оси (режим 32g)	LSB/g	942	1106
4	Чувствительность по любой оси (режим 64g)	LSB/g	471	553
5	Погрешность измерения осевого виброускорения на базовой частоте ⁽²⁾	%	—	5 по оси Z 10 по X, Y
6	Диапазон измеряемых виброскоростей ⁽³⁾	мм/с	2	200
7	Погрешность измерения виброскорости по оси Z на базовой частоте	%	—	±10
8	Диапазон рабочих частот для виброускорения и виброскорости	Гц	5	8000 (X)
			5	8200 (Y)
			5	5500 (Z)
9	Напряжение (скз) собственных шумов акселерометра по одной оси в диапазоне 8g	м/с ²	—	0,6
10	Неравномерность амплитудной характеристики при измерении осевого ускорения	%	-	±10
11	Неравномерность частотной характеристики при измерении виброускорения и виброскорости в полосе рабочих частот	%	—	±10
12	Устойчивость к ударам	g	-	4000
13	Потребляемая мощность	мВт	130	200
14	Номинальное напряжение питания ⁽⁴⁾	В	10	30
			4,5	5,5
15	Тип интерфейса (по запросу)	RS-485, USB A, Type C		
16	Диапазон рабочих температур	°C	минус 40	85
17	Степень защиты корпуса по ГОСТ 14254-2015	IP	67	68
18	Габариты (с учётом разъёма)	мм	—	Ø38x35
19	Масса без учёта кабеля, не более	г	Корп. нержав.	70
			Корп. алюмин.	50
20	Монтаж датчика на поверхность с помощью шпильки		M8x1,25	

Примечания:

1. - **LSB (Least Significant Bit)** — «младший значащий бит»;
- g – ускорение свободного падения, равное 9,81 м/с².
2. - Базовая частота для измерения виброускорения и виброскорости равна 159,16 Гц.

- 3 - Максимальная частота, на которой можно измерить 200мм/с равна 240 Гц.
- 4 - Напряжением 24 В запитывается только вариант исполнения с оконцованным кабелем.

2.2. Стойкость к механическим воздействующим факторам

Датчик соответствует требованиям п.2.1. после воздействия следующих факторов:

- механического удара одиночного действия с пиковым ударным ускорением 3930 м/с^2 (400g);
- многократных присоединений / отсоединений к шпильке М8 при крутящем моменте не более $2 \text{ Н}\cdot\text{м}$;
- многократных присоединений / отсоединений разъёма интерфейсного кабеля (для разъёмного исполнения).

2.3. Степень защиты от внешних воздействий

2.3.1. Степень защиты изделия от внешних воздействий — IP68 (кроме электроразъёма, имеющего степень защиты IP67).

2.4. Надежность

2.4.1. Минимальная наработка до отказа датчиков в режимах и условиях, установленных ГОСТ 15150-69 и ГСПК.402321.049 ТУ — 16000 ч.

2.4.2. Средний срок службы датчиков — не менее 10 лет.

2.4.3. Минимальный срок сохраняемости датчиков при хранении в отапливаемом хранилище или хранилище с кондиционированием воздуха, а также вмонтированных в защищенную аппаратуру или находящихся в защищенном комплекте ЗИП — 10 лет.

3. Устройство датчика

3.1. Общее описание.

Датчик выполнен на основе МЭМС микросхемы трёхосевого акселерометра и микропроцессора, реализующего алгоритмы цифровой обработки измеряемого вибросигнала.

Основные выходные сигналы датчика: виброускорения и виброскорости пропорциональны их среднеквадратическим значениям (вычисления всех параметров, включая пик-фактор, производятся на массиве из 1024 выборок). Дополнительные сигналы, обозначаемые по наименованию осей x, y, z, пропорциональны средним значениям ускорения по осям датчика и измеряются в единицах mg. Они полезны при оценке ориентации датчика в гравитационном поле Земли к которому он чувствителен. В основных выходных сигналах влияние гравитационного поля подавлено.

После измерения сигналов вибрации по трем осям вычисляется модуль сигнала виброускорения. Затем производится фильтрация сигнала и его интегрирование (т. е. вычисление модуля вектора виброскорости).

Датчик ВД20 кроме измерения вибропараметров, доступных пользователю по протоколу Modbus RTU, может по команде пользователя записывать в свою память необработанный («сырой») сигнал (по любой оси или по всем трём осям одновременно) непосредственно с МЭМС сенсора. Затем, также по команде пользователя, запомненный вибросигнал выдаётся (интерфейс UART) для дальнейшей обработки и анализа. При этом для хост-компьютера датчик ВД20 воспринимается как дополнительный COM-порт с наименованием «USB-SERIAL CH340». Терминальным символом для каждой команды выступает "\r" (CR, 0x0D), "\n" (LF, 0x0A), или "\r\n" (CRLF, 0x0D0A).

Внимание ! После получения команды «Старт записи» (:DATA_START A ..., :DATA_START Z ... (или X, или Y)) измерение параметров вибросигнала не производится.

После заполнения своего буфера датчик сообщает пользователю об этом и ожидает команду на выдачу содержимого. После поступления команды :DATA_SEND он выдаёт с заданной скоростью 100 — 2 000 000 бит/с содержимое буфера и завершает передачу сообщением об окончании процесса. Регистры Modbus датчика при этом недоступны до окончания передачи.

Доступные для пользователя команды, их описание и принимаемые параметры приведены в таблице 3.

Таблица 3. Описание доступных устройств UART-команд

№	Команда	Параметры	Описание
1	:DATA_START	<axis> <time> <axis> - оси X, Y, Z или A для всех осей <time> - время измерения в диапазоне от 1 до 20 секунд	Измерение ускорения в соответствии с введенными параметрами
2	:DATA_SEND	отсутствуют	Запрос на выдачу измеренных данных
3	:G_CHANGE	<range> <range> - 8, 16, 32 и 64	Выбор динамического диапазона акселерометра
4	:BAUDRATE_CHANGE	<baudrate> <baudrate> - скорость в диапазоне от 100 до 2000000 бод	Выбор скорости обмена данными с COM-портом
5	:CONFIG_GET	отсутствуют	Запрос справки о программе
6	:CONFIG_DEFAULT	отсутствуют	Сброс настроек устройства до заводских
7	:DEVICE_RESET	отсутствуют	Сброс питания устройства
8	:AUTH_SET	<uuid> <uuid> - уникальный идентификатор соответствующего стандарта	Прошивка в ПЗУ индивидуального (уникального) UUID для ограничения доступа к функциям устройства
9	:AUTH_GET	отсутствуют	Чтение записанного в ПЗУ индивидуального (уникального) UUID
10	:AUTH_DELETE	отсутствуют	Удаление из ПЗУ индивидуального (уникального) UUID
11	:AUTH_MASTER_SET	<uuid> <uuid> - уникальный идентификатор соответствующего стандарта	Прошивка в ПЗУ группового (универсального) UUID для ограничения доступа к функциям устройства
12	:AUTH_MASTER_GET	отсутствуют	Чтение записанного в ПЗУ группового (универсального) UUID. Требуется права уровня Master.
13	:AUTH_MASTER_DELETE	отсутствуют	Удаление из ПЗУ группового (универсального) UUID. Требуется права уровня Master.

Примеры:

- :DATA_START A 3\n – запускает измерение ускорения по всем трем осям в течение 3-х секунд;
- :BAUDRATE_CHANGE 2000000\n – изменяет текущую скорость UART на 2000000 бит/с;
- :DEVICE_RESET\n – перезапускает устройство путем сброса питания микроконтроллера;
- :00112233-4455-6677-8899-aabbccddeeff G_CHANGE 64\n – изменяет текущий динамический диапазон на 64g при записанном в ПЗУ UUID 00112233-4455-6677-8899-aabbccddeeff.

При использовании внешнего компьютера или промышленного контроллера через интерфейс датчика RS-485 (протокол Modbus RTU) производится параметризация датчика: задание динамического диапазона измерения, скорости работы интерфейса, формата посылки интерфейса

RS-485, адреса датчика в сети и т. д. (см. таблицу 4). Через этот же интерфейс пользователь читает все измеряемые параметры вибрации.

Для чтения регистров могут использоваться функции Modbus: 03 - Read Holding Registers, 04 - Read Input Registers. Для записи - 16 - Write Multiple Holding Registers.

Для облегчения процесса эксплуатации изделия служит сервисная программа «ВД15-Сервис», позволяющая через интерфейс RS-485 легко параметризовать датчики и визуализировать на экране компьютера результаты измерения. Порядок работы с программой описан в «Руководстве пользователя «ВД15-Сервис» ГСПК.ПО.6.ВД15.001 РП.

3.2 Сервисные функции.

3.2.1. В тех случаях, когда данные виброизмерений подлежат защите от несанкционированного доступа, предусмотрена возможность записи в датчик пользователем индивидуального и/или группового ключей ограничения доступа. Ключи имеют стандартный формат UUID (**Universally Unique Identifier**), порядок работы с ними описан в «Инструкции по работе с полями уникальной идентификации (UUID) вибродатчика VD20».

3.2.2. Датчик имеет сервисный режим работы в котором параметры связи временно сбрасываются в значения по умолчанию (115200 бит/с, 8 бит без контроля чётности, стоп-бит 1, адрес датчика равен 1). Это полезно в том случае, когда параметры интерфейса RS-485 датчика при включении по какой-либо причине заранее не известны. Вход в этот режим производится следующим образом:

- Демонтировать датчик с контролируемого устройства оставив его кабель подключенным к внешнему контроллеру;
- Установить (сориентировать) датчик в положение $+Z^{\uparrow}$ (т. е. основанием вниз, ориентация остальных осей произвольная);
- Включить питание датчика при отключенном его опросе;
- Перевернуть датчик основанием вверх ($-Z^{\uparrow}$) и после некоторой (не более 2 секунд) паузы вернуть в исходное состояние $+Z^{\uparrow}$;
- В течение 10 секунд повторить эту операцию ещё дважды;
- Включить опрос датчика и убедиться (например, с помощью программы «ВД15-Сервис» или «ModbusPoll»), что датчик отвечает на запросы. При этом контроллер-мастер/компьютер должен иметь стандартные параметры интерфейса RS-485: скорость передачи 115200 бит/с, посылка 8 бит без контроля чётности, стоп-бит 1, адрес датчика равен 1. После этого можно редактировать содержимое необходимых регистров датчика.

Установленные вышеуказанным способом параметры связи действуют только до выключения питания датчика. Для сохранения или модификации эти параметры необходимо зафиксировать стандартным образом в памяти датчика (например, с помощью программы ВД15-Сервис).

3.3 Конструкция.

Датчик выполнен в герметичном металлическом корпусе цилиндрической формы из нержавеющей стали или алюминия (определяется при заказе). Его внешний вид (варианты неразъёмного и разъёмного подключения кабеля) приведён на рисунке 2. Доступен также по индивидуальному заказу, но серийно не выпускается, вариант корпуса с осевым выводом неразъёмного кабеля через верхнюю крышку.

Корпус датчика изолирован от проводов питания и проводов интерфейсов.

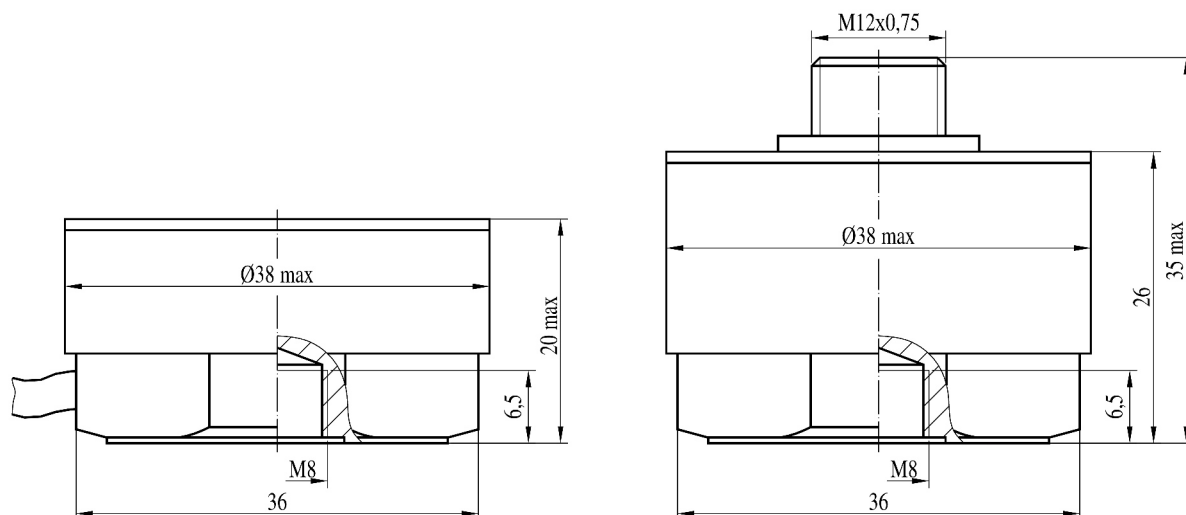


Рисунок 2. Габариты датчика

В случае разъёмного соединения подключение кабеля к датчику осуществляется через семиконтактный разъём РСГ7ТВ

3.4. Описание регистров протокола Modbus RTU.

Таблица 4. Описание Modbus регистров изделия

Адрес регистра	Описание регистра	Статус	Размер, байт
Конфигурационные регистры:			
0	Статус пароля (-1/ 0 в зависимости от того, верно введён пароль или нет). Для разрешения однократной записи в любой из регистров необходимо в регистр 0 записать код «2712»	R/W	2
1	Версия программы изделия	R	2
2	Скорость обмена по RS-485. Указывается без двух последних нулей. <i>Например, для 115200 указывается значение 1152 (*).</i>	R/W	2
3	Четность: 0 - без контроля четности, 1 - четность, 2 - нечетность	R/W	2
4	Количество стоповых бит: 1 или 2	R/W	2
5	Modbus адрес устройства	R/W	2
8	Динамический диапазон, $\pm g$: 8, 16, 32, 64	R/W	2
11	Задержка старта датчика после включения питания, мс	R/W	2
12	Служебный регистр (для внутреннего использования)	R	2
Регистры отладочных данных:			
13	Код последней ошибки аппаратуры датчика: 0 - корректная работа, 1 - отсутствует связь с акселерометром, 2 - акселерометр поврежден	R	2
14	Счётчик ошибок работы аппаратуры датчика	R	2
Регистры данных виброускорения по осям:			
15	Старшие байты измеренного значения виброускорения по оси X (формат float big-endian, без byte swap), m/c^2	R	4
16	Младшие байты значения виброускорения по оси X		--
17	Старшие байты измеренного значения виброускорения по оси Y (формат float big-endian, без byte swap), m/c^2	R	4
18	Младшие байты значения виброускорения по оси Y		--
19	Старшие байты измеренного значения виброускорения по оси Z (формат float	R	4

Адрес регистра	Описание регистра	Статус	Размер, байт
	big-endian, без byte swap), м/с ²		
20	Младшие байты значения виброускорения по оси Z		--
21	Старшие байты измеренного значения виброускорения по модулю вектора вибрации (формат float big-endian, без byte swap), м/с ²	R	4
22	Младшие байты значения виброускорения по модулю вектора вибрации		--
Регистры данных виброскорости по осям:			
23	Старшие байты измеренного значения виброскорости по оси X (формат float big-endian, без byte swap), мм/с	R	4
24	Младшие байты значения виброскорости по оси X		--
25	Старшие байты измеренного значения виброскорости по оси Y (формат float big-endian, без byte swap), мм/с	R	4
26	Младшие байты значения виброскорости по оси Y		--

Продолжение таблицы 4.

Адрес регистра	Описание регистра	Статус	Размер, байт
27	Старшие байты измеренного значения виброскорости по оси Z (формат float big-endian, без byte swap), мм/с	R	4
28	Младшие байты значения виброскорости по оси Z		--
29	Старшие байты измеренного значения виброскорости по модулю вектора вибрации (формат float big-endian, без byte swap), мм/с	R	4
30	Младшие байты значения виброскорости по модулю вектора вибрации		--
Регистры данных виброперемещения по осям:			
31	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по оси X (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
32	Младшие байты значения виброперемещения по оси X		--
33	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по оси Y (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
34	Младшие байты значения виброперемещения по оси Y		--
35	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по оси Z (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
36	Младшие байты значения виброперемещения по оси Z		--
37	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по модулю вектора вибрации (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
38	Младшие байты значения виброперемещения по модулю вектора вибрации		--
Регистры данных виброперемещения по осям:			
31	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по оси X (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
32	Младшие байты значения виброперемещения по оси X		--
33	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по оси Y (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
34	Младшие байты значения виброперемещения по оси Y		--

Адрес регистра	Описание регистра	Статус	Размер, байт
35	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по оси Z (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
36	Младшие байты значения виброперемещения по оси Z		--
37	Старшие байты измеренного значения виброперемещения по модулю вектора вибрации (формат float big-endian, без byte swap), мкм	R	4
38	Младшие байты значения виброперемещения по модулю вектора вибрации		--
Регистры данных пик-фактора виброускорения по осям:			
39	Старшие байты значения пик-фактора виброускорения по оси X (формат float big-endian, без byte swap), м/с ²	R	2
40	Младшие байты значения пик-фактора виброускорения по оси X	R	2
41	Старшие байты значения пик-фактора виброускорения по оси Y (формат float big-endian, без byte swap), м/с ²	R	2
42	Младшие байты значения пик-фактора виброускорения по оси Y	R	2
43	Старшие байты значения пик-фактора виброускорения по оси Z (формат float big-endian, без byte swap), м/с ²	R	2
44	Младшие байты значения пик-фактора виброускорения по оси Z	R	2

Продолжение таблицы 4

Адрес регистра	Описание регистра	Статус	Размер, байт
Регистры вспомогательных данных			
47	Старшие байты усреднённого за 0,5 с значения виброускорения в канале X (формат float big-endian, без byte swap), mg	R	4
48	Младшие байты значения виброускорения в канале X		--
49	Старшие байты усреднённого за 0,5 с значения виброускорения в канале Y (формат float big-endian, без byte swap), mg	R	4
50	Младшие байты значения виброускорения в канале Y		--
51	Старшие байты усреднённого за 0,5 с значения виброускорения в канале Z (формат float big-endian, без byte swap), mg	R	4
52	Младшие байты значения виброускорения в канале Z		--

* Доступны значения скоростей (бит/с) от 100 до 2000000 включительно.

Для упрощения работы с вышеуказанными регистрами рекомендуется использовать бесплатно распространяемую программу «ВД15-Сервис».

3.3 Порядок использования программы «ВД15-Сервис».

Программа «ВД15-сервис» запускается на компьютере пользователя после подключения к нему датчика вибрации. Для этого нужно подключить кабель датчика в соответствии с его «распиновкой», а именно: оранжевый провод к выводу А (+) преобразователя интерфейсов, а коричневый провод — к выводу В (-); зеленый провод к выводу +24 В источника питания, а черный тонкий (GND) к -24 В. После этого в программе «ВД15-сервис» выбрать используемый порт, и нажать кнопку «Подключиться». В случае успешного соединения во вкладке

«Конфигурация» должны отобразиться текущие значения регистров датчика. Если соединения не произошло, проверить схему соединения и настройки в соответствии с Приложением 1.

Для изменения любого регистра датчика необходимо:

В ячейку «Значение» регистра 0 (Статус пароля) ввести пароль (по умолчанию 2712), нажать Enter.

В ячейку «Значение» настраиваемого регистра ввести требуемое значение, нажать Enter.

Поставить галочку напротив изменяемого параметра, этот параметр будет записан в датчик.

Нажать кнопку «Записать».

В случае успешной записи ячейка с галочкой окраситься в зеленый цвет, т. е. значение регистра изменено. В случае неверного пароля ячейка с галочкой окраситься в красный цвет. В случае ошибки записи (по любой причине) ячейка с галочкой окраситься в синий цвет. Для сброса ошибки записи необходимо перезапустить датчик, сняв и снова подав питание.

4. Особенности эксплуатации

Установка датчика на объект может осуществляться при помощи шпильки М8 (а также с помощью переходных шпилек М5/М8, М6/М8, М10/М8) или магнитного крепления КМ-3.

Внимание!

При монтаже датчика его соединительный кабель следует жёстко зафиксировать максимально близко к датчику, но при этом кабель должен иметь петлю в вертикальной плоскости с радиусом изгиба 50-70 мм. Рекомендуемый вариант крепления датчика с разъёмным кабелем приведён на рисунке 4. Для датчика с боковым выводом кабеля последний рекомендуется крепить к основанию с небольшой петлёй радиусом около 30 мм.

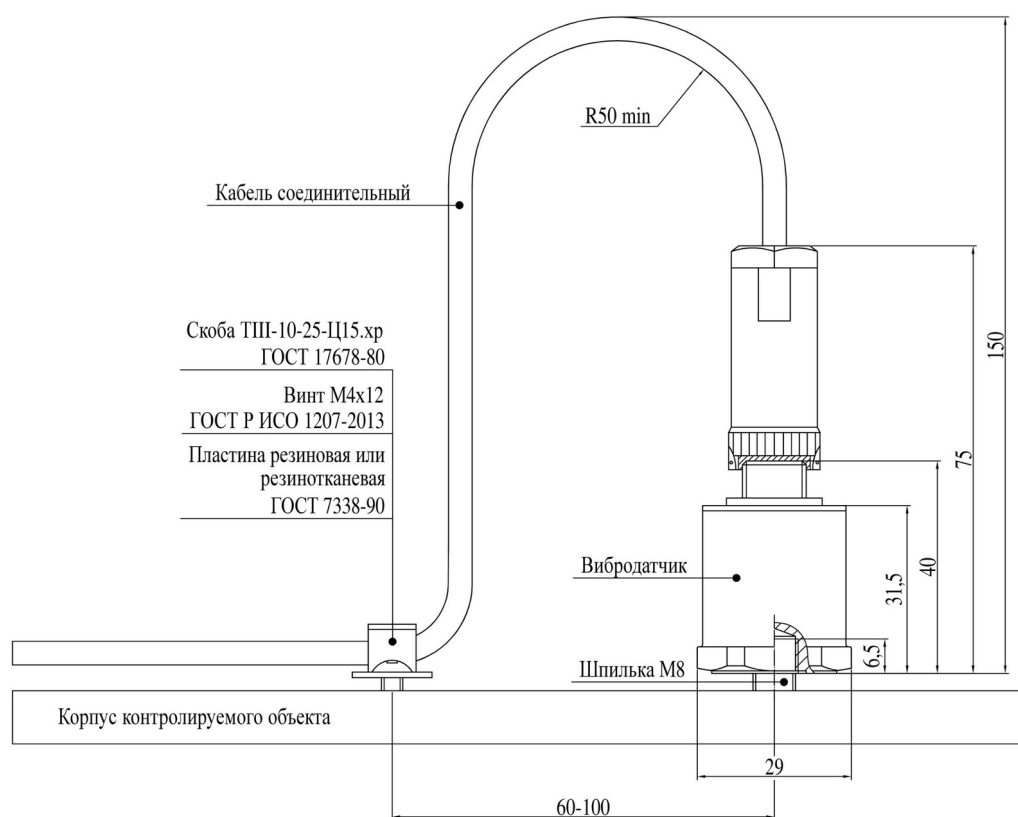


Рисунок 4. Требования к установке датчика на объекте

4.1. Установку датчика при помощи шпильки производить в следующей последовательности:

- На поверхности объекта подготовить опорную площадку диаметром не менее 25 мм с чистой поверхностью не хуже Ra 0,63 и неплоскостностью не более 0,01 мм;
- Выполнить в центре площадки отверстие с резьбой М8, глубиной не менее 6 мм при перпендикулярности оси отверстия относительно поверхности площадки не более 1°;
- Рекомендуется смазать опорную поверхность датчика и шпильку консистентной смазкой;

- Ввернуть до упора в резьбовое отверстие датчика шпильку и, вращая датчик, ввернуть его до упора в опорную площадку, затем затянуть ключом. Крутящий момент при креплении датчика шпилькой 4 - 6 Н·м;

- Соединить датчик с виброизмерительным устройством при помощи кабеля (в случае разъёмного варианта исполнения датчика кабель поставляется требуемой длины по отдельному заказу).

4.2. Установку датчика при помощи магнитного крепления «Микроникс КМ-3» ГСПК.402321.047 производить в следующей последовательности:

- Соединить датчик с магнитным креплением с помощью шпильки М8;
- Установить датчик с магнитным креплением на объект измерений;
- Соединить датчик с виброизмерительным устройством при помощи кабеля.

Внимание!

Запрещается снимать датчик, установленный на удерживающем магните, натяжением соединительного кабеля.

4.3. При установке необходимо следить за тем, чтобы датчик был прикреплён прочно (не качался) на объекте измерений. В противном случае результаты измерений могут быть недостоверными.

4.4. При использовании датчика следует учитывать, что виброскорость (V [мм/с]) вычисляется из виброускорения (A [м/с²]) по формуле:

$$V = A \cdot 1000 / (2 \cdot \pi \cdot f), \text{ где } f - \text{частота сигнала.}$$

Следуя этой формуле при известном виброускорении можно рассчитать уровни виброскорости при минимальной (5 Гц) и максимальной (1000 Гц) частотах вибрации.

4.5. В случае загрязнения разъёма или попадания в него влаги смазать контакты разъёма влаговывесняющим спреем LIQUI MOLY 3110/8047 или аналогичным.

4.6. Подключение датчика производится по схемам, приведённым в Приложении 1. Изделие имеет защиту от переплюсовки питания. Цепь интерфейса «Токовая петля» (ТП) для обеспечения надёжной работы в сложной помеховой обстановке запитывается от отдельного источника (кроме варианта ВД15-9/10) и гальванически изолирована. В условиях низкого уровня электромагнитных помех токовую петлю можно запитать от того же источника, что и сам датчик, по приведённой в Приложении 1.2 трёхпроводной схеме.

4.7.

4.8. Усреднённые по 4096 выборкам значения ускорения по каждой из осей, выводимые в регистры 47—52, могут быть использованы (при отсутствии вибрации) для контроля за ориентацией датчика относительно геовертикали, т. к. датчик чувствителен к гравитационному полю Земли и в данные регистры в этих условиях записываются измеряемые компоненты вектора ускорения свободного падения.

4.9. При каждом включении питания датчика производится его самотестирование, по результатам которого в регистр 13 заносится соответствующий код:

0 — изделие исправно;

1 — нет связи контроллера с МЭМС акселерометром;

2 — измеренное значение ускорения свободного падения не соответствует его истинному значению.

4.10. В регистр 14 заносится количество внутренних ошибок, обнаруживаемых с момента включения питания изделия.

5. Техническое обслуживание

5.1. Визуальный профилактический осмотр датчика должен производиться не реже 1 раза в месяц с целью проверки качества кабеля и отсутствия повреждений корпуса.

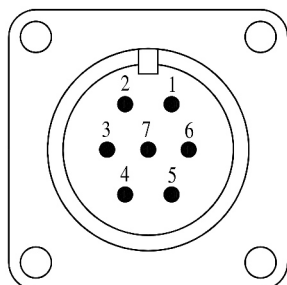
5.2. Любая попытка вскрытия корпуса прекращает действие гарантийных обязательств производителя.

ПРИЛОЖЕНИЕ 1. Типовое подключение

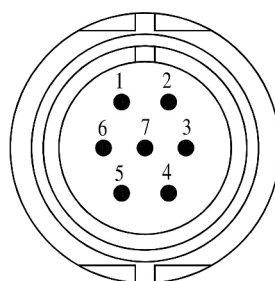
Разъемное исполнение датчика ВД20.

На рисунке приведен вариант использования унифицированного кабеля. В случае подключения ВД20 используются только 1 — 4 контакты

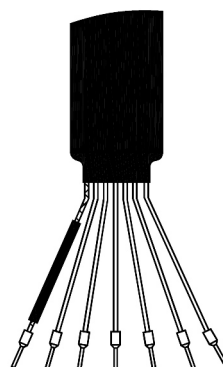
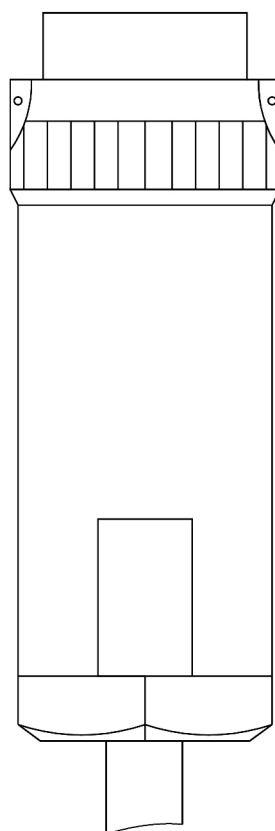
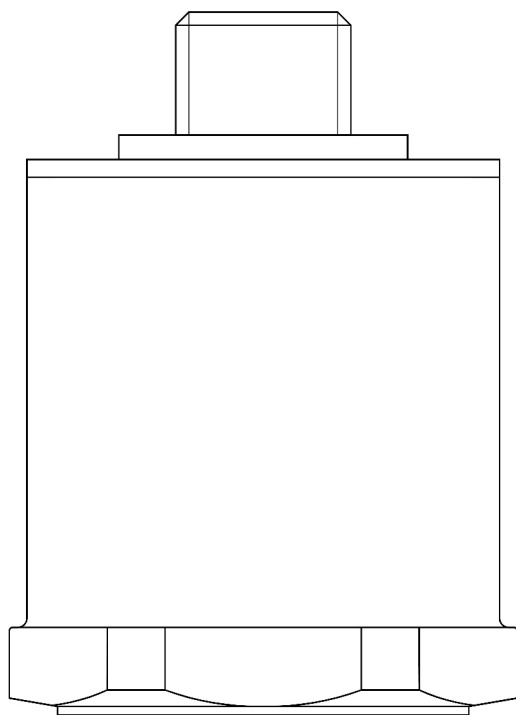
Разъем датчика РС7ТВ



Разъем кабеля KC03



1 (+Пит.)	—	зелёный
2 (GND)	—	чёрный
3 (A)	—	оранжевый
4 (B)	—	коричневый
5 (+Пит. ТП)	—	красный
6 (OUT ТП)	—	синий
7 (DO)	—	экран кабеля



ПРИЛОЖЕНИЕ 2. Типовая амплитудно-частотная характеристика датчика

