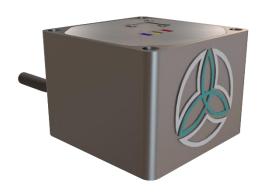


ДАТЧИК ВИБРАЦИИ И ТЕМПЕРАТУРЫ VTS-3D

by PassatInnovations LLC

Датчик вибрации и температуры с цифровой обработкой сигналов предназначен для мониторинга вибрационных и температурных характеристик промышленного оборудования. Датчик может использоваться как в составе распределенных систем мониторинга состояния машин и механизмов, так и в качестве автономного средства противоаварийной защиты.



Датчик вибрации и температуры VTS-3D обеспечивает:

- измерение и обработку вибрационных характеристик по трем осям;
- измерение температуры поверхности, на которую установлен, и температуры окружающей среды (воздуха).

Цифровой интерфейс передачи данных:

- промышленный интерфейс RS485 обеспечивает подключение датчика на удалении до 1 км, даже в условиях промышленных электромагнитных помех;
- при использовании типовых преобразователей интерфейсов, локальных сетей, беспроводных сетей и сети Интернет удаление датчика может быть не ограниченным.

ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ И КОНСТРУКТИВНЫЕ ТРЕБОВАНИЯ

№ п/п	Параметры и характеристики	Значение		
1	Род питающего напряжения	постоянный ток		
2	Напряжение питания, В	18 - 36 B		
3	Источник питания:			
	– тип источника питания	DC/DC		
	изоляция питания	неизолирована		
	- защита от импульсных помех	есть		
4	Потребляемая мощность, не более, Вт	1.2		
5	Тип чувствительного элемента (ЧЭ)	МЭМС		
6	Количество осей ЧЭ	3		
7	Диапазон измерения линейных ускорений ЧЭ, g ¹	±16		
8	Полоса частот ² ЧЭ измерения виброускорений, не хуже, Гц	5000		
9	Измерение интегральных характеристик вибрации в полосах частот ² , Гц:			
	с.к.з виброускорения	10 - 3000		
	с.к.з виброскорости	10 - 1000		
	с.к.з виброперемещения	10 - 200		
10	Относительные погрешности измерения интегральных характеристик вибрации			
	(нормированные к действительному значению), не хуже, %			
	с.к.з виброускорения	± 6.0		
	с.к.з виброскорости	± 10.0		
	с.к.з виброперемещения	±15.0		
11	Время цикла обработки данных, не более, с	1.5		
12	Количество датчиков температуры	2 (верх, низ)		
13	Диапазон измерения температуры, °С	от минус 40 до плюс 85		



ГК «Радиант» - официальный дилер ООО «ПассатИнновации»

117246, г. Москва, ул. Профсоюзная, 65, корп. 1 Тел.: +7 495 725-04-04, Факс: +7 499 450-99-52

E-mail: sensor@ranet.ru



№ п/п	Параметры и характеристики	Значение
14	Интерфейсы связи:	
	— ТИП	RS485
	 максимальная скорость передачи, бит/с 	115200
	– гальваническая развязка	нет
	 встроенный терминальный резистор 	нет
	- защита от импульсных помех	есть
15	Протокол передачи данных	Modbus RTU
16	Габаритные размеры, ШхВхГ, мм	30x30x22
17	Крепление	шпилька, магнит
18	Подключение:	
	- ТИП	гибкий экранированный кабель
	- количество жил	8
	- длина ³ , м	2
	- оконцовка ⁴	нет
19	Степень защиты от пыли и влаги, не хуже	IP67
20	Температура окружающей среды, оС	от минус 40 до плюс 85
21	Исполнение ⁵	общепромышленное
22	Материал корпуса ⁶	нержавеющая сталь
23	Масса ⁷ , не более, кг	0.15

Примечания:

- ¹ Ускорение свободного падения принимается равным $g = 9.81 \text{ m/c}^2$.
- 2 Полосы частот приведены по уровню -3dB, что соответствует коэффициенту преобразования 0.707 от номинального значения на калибровочной частоте 80 Γ ц.
- 3 Данный параметр приведен для базовой комплектации по умолчанию если иное не оговорено Заказчиком и может уточняться при заказе.
- ⁴ Могут быть предусмотрены другие варианты оконцовки по согласованию с Заказчиком.
- 5 Возможны другие варианты исполнения по согласованию с Заказчиком.
- ⁶ Возможно изготовление корпуса из другого материала по согласованию с заказчиком (пластик, алюминий, др.)
- ⁷ Приведено без учета кабеля и зависит от материала корпуса.

Цифровая обработка сигнала:

- измерение, фильтрация и преобразование интегральных величин вибрации (СКЗ ускорения, скорости и перемещения) по трем осям на основе быстрого преобразования Фурье;
- формирование аварийного состояния по превышению предупредительных и аварийных уставок порогов СКЗ, температуры поверхности и воздуха и передача его по цифровому интерфейсу;

Масштабируемость применения датчика вибрации и температуры:

- автономное («противоаварийное реле») может применяться для защиты оборудования без использования какой либо системы с помощью выходов управления для сигнализации, либо автоматического отключения;
- использование датчика в системе минимальной конфигурации с использованием локального подключения к компьютеру через преобразователь интерфейсов RS485/USB и программного обеспечения комплекта поставки;
- подключение к существующим системам управления технологическим процессом (SCADA);
- создание распределенной, в том числе территориальной, (включающей удаленные производственные объекты) системы централизованного мониторинга состояния машин и механизмов.





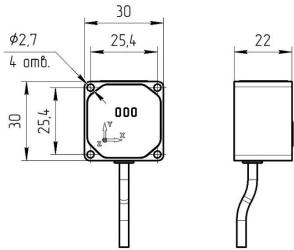
ПОДКЛЮЧЕНИЕ ДАТЧИКА



№ п/п	Цепь	Цвет провода	Описание
1	+V	красный	«+» источника питания 18-36В
2	GND	синий	общий
3	RS485-A	зеленый	линия А интерфейса RS485
4	RS485-B	желтый	линия В интерфейса RS485
5	boot	коричневый	активация режима загрузчика firmware ¹
6	-	белый	не исп., оставить не подключенным
7	-	розовый	не исп., оставить не подключенным
8	-	серый	не исп., оставить не подключенным
8	shield	-	экран

Примечания:

РАЗМЕРЫ ДАТЧИКА



Размеры указаны в миллиметрах.



ГК «Радиант» - официальный дилер ООО «ПассатИнновации»

117246, г. Москва, ул. Профсоюзная, 65, корп. 1 Тел.: +7 495 725-04-04, Факс: +7 499 450-99-52

E-mail: sensor@ranet.ru

¹ Оставить не подключенным, для активации режима загрузчика замкнуть на GND и осуществить холодный или горячий рестарт.



КАРТА РЕГИСТРОВ

Адрес	Мнемоническое обозначение	Формат	Значение	Доступ 3
	Time month recited to obtain terme	числа		
40006	MB_REG_DEVICE_RANGE	UINT16	Текущий диапазон измерений $(2g, 4g, 8g)$ 1	RO
40007	MB_REG_ACC_TEMPERATURE	INT16	Температура с датчика IIS3DWB	RO
40008	MB_REG_TEMPERATURE_BOTTOM	INT16	Температура с датчика 1 (нижний)	RO
40009	MB_REG_TEMPERATURE_TOP	INT16	Температура с датчика 2 (верхний)	RO
40010	MB_REG_SAMPLE_FREQ	UINT16	Текущая измеренная частота дискретизации	RO
40011	MB_REG_DATA_UPDATE_COUNTER	UINT16	Счетчик обновления данных в регистрах ²	RO
40012	MB_REG_ACCELERATION_RMS_X_LO	FLOAT	СКЗ виброускорения оси Х	RO
40013	MB_REG_ACCELERATION_RMS_X_HI	TLOAT		
40014	MB_REG_ACCELERATION_RMS_Y_LO	FLOAT	СКЗ виброускорения оси Ү	RO
40015	MB_REG_ACCELERATION_RMS_Y_HI	FLOAT	СКЗ виороускорения оси 1	
40016	MB_REG_ACCELERATION_RMS_Z_LO	FLOAT	СКЗ виброускорения оси Z	RO
40017	MB_REG_ACCELERATION_RMS_Z_HI	ILOAI	СКЭ внороускорсния оси 2	
40018	MB_REG_VELOCITY_RMS_X_LO	FLOAT	СКЗ виброскорости оси Х	RO
40019	MB_REG_VELOCITY_RMS_X_HI	1 20/11		
40020	MB_REG_VELOCITY_RMS_Y_LO	FLOAT	СКЗ виброскорости оси Ү	RO
40021	MB_REG_VELOCITY_RMS_Y_HI	LEGITI	- CRO Bhopockopoeth den 1	Ro
40022	MB_REG_VELOCITY_RMS_Z_LO	FLOAT	СКЗ виброскорости оси Z	RO
40023	MB_REG_VELOCITY_RMS_Z_HI	120111		110
40024	MB_REG_DISPLACEMENT_RMS_X_LO	FLOAT	СКЗ виброперемещения оси Х	RO
40025	MB_REG_DISPLACEMENT_RMS_X_HI	120111		110
40026	MB_REG_DISPLACEMENT_RMS_Y_LO	FLOAT	СКЗ виброперемещения оси Ү	RO
40027	MB_REG_DISPLACEMENT_RMS_Y_HI	120/11	сто впороперемещения оси т	Ro
40028	MB_REG_DISPLACEMENT_RMS_Z_LO	FLOAT	СКЗ виброперемещения оси Z	RO
40029	MB_REG_DISPLACEMENT_RMS_Z_HI	120.11		
40030	MB_REG_PEAK_TO_PEAK_X_LO	FLOAT	Размах сигнала оси X	RO
40031	MB_REG_PEAK_TO_PEAK_X_HI		T using the final to the first	RO
40032	MB_REG_PEAK_TO_PEAK_Y_LO	FLOAT	Размах сигнала оси Ү	RO
40033	MB_REG_PEAK_TO_PEAK_Y_HI	TLUAT	т азмах сигнала оси т	KO
40034	MB_REG_PEAK_TO_PEAK_Z_LO	FLOAT	Размах сигнала оси Z	RO
40035	MB_REG_PEAK_TO_PEAK_Z_HI	TLUAT	т азмах сигнала оси Z	KO
40036	MB_REG_PEAK_FACTOR_X_LO	FLOAT	Пик-фактор оси X	RO
40037	MB_REG_PEAK_FACTOR_X_HI	LOM	ΤΙΝΚ-ΨαΚΙΟΡ ΟΟΝ Λ	KO
40038	MB_REG_PEAK_FACTOR_Y_LO	FLOAT	Пик-фактор оси Ү	RO
40039	MB_REG_PEAK_FACTOR_Y_HI	LOM	Τιηκ-φακτορ σου 1	KO
40040	MB_REG_PEAK_FACTOR_Z_LO	FLOAT	Пик-фактор оси Z	RO
40041	MB_REG_PEAK_FACTOR_Z_HI	110/11	τικε-φακτορ σου Δ	I KO

Примечания:

 3 RO – только чтение.



 $^{^{1}}$ По умолчанию - 8g, 0 - соответствует 2g, 1- соответствует 16g, 2 - соответствует 4g, 3 - соответствует 8g 2 Счетчик обновления данных используется в качестве альтернативы временной метки для отображения корректной работы устройства, инкрементируется при каждом успешном захвате данных.