SENTHER	Digital Accelerometer	Rev 01
R&D	User Manual	1 Page

数字输出加速度传感器 (用户手册)

Revision	01	02	03	04	05	06	07	08	09
Date	2018.09.21								
Author	ZM&ZSH								
ECN									

SENTHER	Digital Accelerometer	Rev 01
R&D	User Manual	2 P a g e

目录

1.	产	į	品	介		绍	3
2.	用	户	命	令	列	表	3

Revision	01	02	03	04	05	06	07	08	09
Date 2	2018.09.21								
Author Z	ZM&ZSH								
ECN									

SENTHER	Digital Accelerometer	Rev 01
R&D	User Manual	3 P a g e

1. 产品介绍

837R1-X 三轴数字加速度传感器,可检测加速度量程- $Xg\sim+Xg$,通过 RS485 接口输出带有产品 ID 地址的 ACSII 码格式的加速度检测值,用户可设量程,可选波特率,可配置输出组合,可设置滤波频率等等。另外还带有温度检测功能,供用户参考。本产品具有宽工作电压范围,可在 DC8 \sim 36V 范围内工作;工业级工作环境温度 - $40\sim$ 85°C。

2. 默认通讯设置

波特率: 9600 奇偶校验: N 数据位: 8位 停止位: 1位

3. 命令语法

所有命令以\$开始,以#为结束符,不区分大小写。

4. 用户命令列表

4.1 **SOUT ON#**

功能:产品进入连续输出状态,以设定好的刷新率和输出组合连续输出。

返回值:无

参数:无

4.2 \$OUT OFF#

功能:产品停止输出。

返回值:无

参数: 无

4.3 \$AAA=XX#

功能: 产品进入单步输出状态,每发送一次命令,指定 ID 地址为 XX 的传感器输出一次结果,输出组合请参考命令 "\$SOURCE=XXXX#"。

返回值: 例如 ID=XX;X=+0.1142;Y=-0.2304;Z=+0.9673;T=+25.8;

参数: XX 为产品 ID 地址,是两位 10 进制数字,产品出厂 ID 默认为 01,用户可通过 \$ADR=XXX #命令进行 ID 修改设置。

Revision	01	02	03	04	05	06	07	08	09
Date	2018.09.21								
Author	ZM&ZSH								
ECN		·							

SENTHER	Digital Accelerometer	Rev 01
R&D	User Manual	4 P a g e

4.4 \$DIS UPT#

功能: 查询产品输出刷新率。

返回值: 例如 UpdateFrequency:005

参数:无

4.5 \$DIS FIL#

功能: 查询产品滤波频率。

返回值: 例如 FilterPara:+005

参数:无

4.6 \$DIS ARD#

功能: 查询产品被寻址地址。

返回值: 例如 SensorAddr=001

参数:无

4.7 \$DIS CRD#

功能: 查询产品信息。

返回值: Senther-Digital Output V1.0

参数:无

4.8 \$DIS BAU#

功能: 查询产品通讯波特率。

返回值: 例如 BaudRate=9600

参数:无

4.9 \$DIS RANGE#

功能: 查询产品量程, 共3个量程, +/-2g, +/-4g和+/-8g。

返回值: 例如 Range=+/-2g

参数:无

Revision	01	02	03	04	05	06	07	08	09
Date	2018.09.21								
Author	ZM&ZSH								
ECN									

SENTHER	Digital Accelerometer	Rev 01
R&D	User Manual	5 P a g e

4.10 **\$UPT=XXX**

功能:设置产品输出刷新率。

返回值: 例如\$UPT=5#, 则返回值为 UpdateFrequency:005

参数: XXX 的可选项为 1,2,5,10,20, 如果设为其它数值,则软件自动匹配合适的刷新率,例如发送 \$UPT=0#,则匹配的刷新率为 1,返回值为 UpdateFrequency:001;

发送\$UPT=9#,则匹配的刷新率为 5,返回值为 UpdateFrequency:005;发送\$UPT=60#,则匹配的刷新率为 50,返回值为 UpdateFrequency:050。

如果当前波特率小于 480 倍的设置输出刷新率,则会提示"Error,UPT should be less than 1/480 of baud rate!"。

4.11 **\$FIL=XXX**

功能:设置产品滤波频率。

返回值: 例如发送\$FIL=5 #或者\$FIL=+005 #, 则返回值为 FilterPara:+005

参数: XXX 的可选项为 2,5,10,20,50,如果设为其它数值,则软件自动匹配合适的滤波频率,例如 发送\$FIL=0#,则匹配的滤波频率为 2,返回值为 FilterPara:+002;发送\$FIL=9#,则匹配的滤波频率 10,返回值为 FilterPara:+010;发送\$FIL=60#,则匹配的滤波频率为 50,返回值为 FilterPara:+050。

功能:设置产品被寻址地址。

返回值: 例如发送\$ADR=12#, 则返回值为 SensorAddr=012

参数: XXX 的范围为 0 到 31。

4.13 **SRANGE=XXX**

功能:设置产品量程。

返回值: 例如发送 \$RANGE = 4 #, 则返回值为 Range=+/-4g

参数: XXX 的可选项为 2,4,8, 如果设为其它数值,则会提示"Set range error!"。

4.14 \$SOURCE=XXX

功能:设置产品输出项。

Revision	01	02	03	04	05	06	07	08	09
Date	2018.09.21								
Author	ZM&ZSH								
ECN									

SENTHER	Digital Accelerometer	Rev 01
R&D	User Manual	6 P a g e

返回值: Set Source ok! 产品的输出会按照所设置的项进行组合输出

参数: XXX 为 X,Y,Z,T 的任意组合,不区分大小写。如果参数错误,则会停止输出,并返回"Set source error!",此时请重新设置输出项。

功能: 设置产品通讯波特率,需大于或等于480倍的输出刷新率。

返回值: 例如发送 \$BAU=7 #, 则返回值为 BaudRate=115200;

参数: X 为 0、1、2、3、4、5、6、7,分别对应波特率 1200、2400、4800、9600、19200、38400、57600 和 115200。

如果设为其它数值,则会提示"Baud rate error!";

如果设置波特率不成功,则会提示"Set baud rate error!";

如果设置的波特率与当前波特率相同,则会提示"Baud rate does not change!";

如果设置的波特率小于 480 倍的输出刷新率,则会提示"Error, baud rate should be 480 times of UPT!"。

4.16 **\$RESET**

功能: 重启产品并恢复出厂设置,设置默认量程为+/-2g,默认滤波频率为5,默认输出刷新率为5。

返回值:

Range=+/-2g UpdateFrequency:005 FilterPare:+005 Sensor Reset!

参数:无

Revision	01	02	03	04	05	06	07	08	09
Date	2018.09.21								
Author	ZM&ZSH								
ECN									