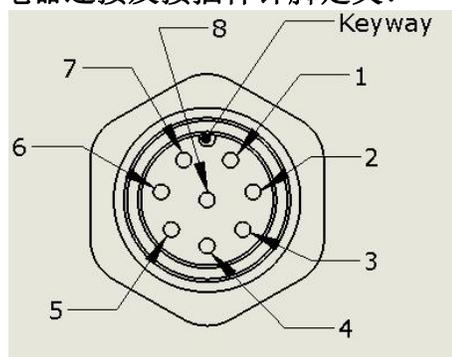


# 晃动仪使用说明书

## 产品特点:

水平仪测量参量		加速度测量参量	
1	±0.2%横轴误差	1	±2%横轴误差
2	8~36VDC 电源	2	8~36VDC 电源
3	1500g 抗冲击能力	3	1500g 抗冲击能力
4	水平安装, 误差自动修正	4	水平安装, 误差自动修正
5	IP67 防护	5	IP67 防护
6		6	

## 电器连接及接插件针脚定义:



引脚号	线色	接线定义
PIN1	红色	+EXC
PIN 7	黑色	-EXC
PIN 2	绿色	加速度 RS-485A
PIN 3	白色	加速度 RS-485B
PIN 5	棕色	角度 RS-485A
PIN 6	黄色	角度 RS-485B
PIN 4/ PIN 8	/	不用

## 产品尺寸图:

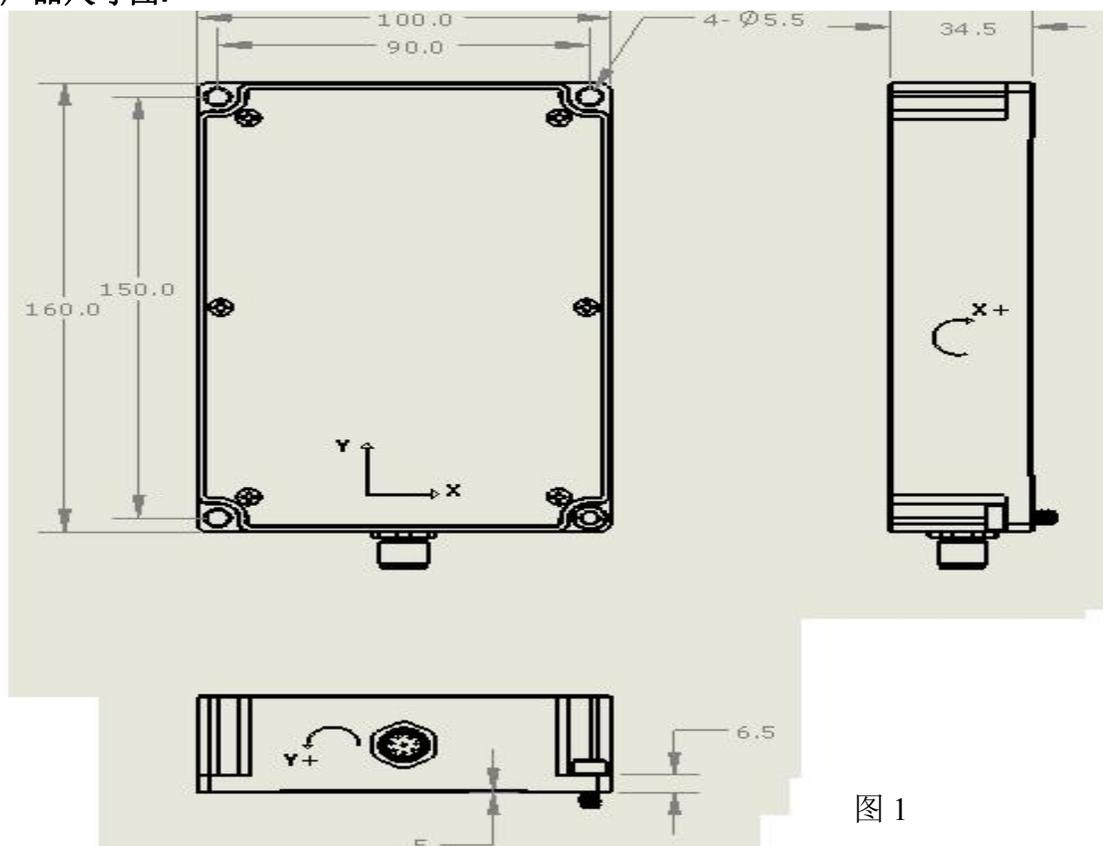


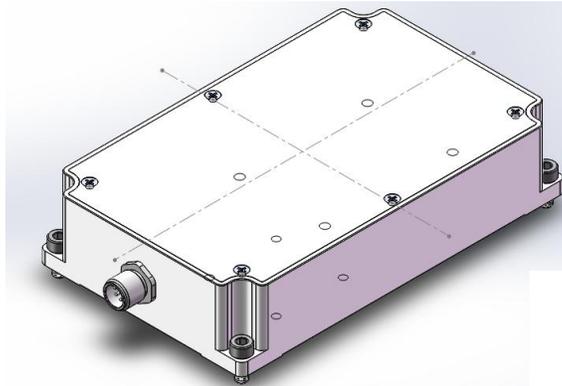
图 1

## 晃动仪轴向及角度方向判定:

如上图 1 示

### 产品安装:

使用 M5X12 的螺钉对产品四个角进行固定安装。



### 故障检测排除:

故障现象	排除方法	检测工具
晃动仪无输出	<ol style="list-style-type: none"> <li>1 检查供电电源是否正常</li> <li>2 检查电源接线是否正常</li> <li>3 检查输出信号接线是否正确</li> <li>4 检查电缆线接头是否拧紧</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1 万用表</li> <li>2 目视检查</li> <li>3 使用说明书</li> </ol>
晃动仪输出不稳定	<ol style="list-style-type: none"> <li>1 检查电缆线接头是否拧紧</li> <li>2 检查传感器底座是否固定紧</li> <li>3 检查传感器供电电源输出是否稳定</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1 万用表</li> <li>2 目视检查</li> </ol>
晃动仪 X,Y 轴输出不准	<ol style="list-style-type: none"> <li>1 检查传感器底座安装面是否与底座标识先对准</li> <li>2 检查信号地线接线是否正确</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1 目视检查</li> <li>2 使用说明书</li> </ol>
晃动仪功耗异常	将电流表串入供电电路 <ol style="list-style-type: none"> <li>1 若功耗过大,,则传感器内部有短路,请与制造商联系</li> <li>2 若无功耗或功耗很小,,则传感器内部有开路,请与制造商联系</li> <li>3 若功耗正常,请检查与输出相关的电路故障,并排除.</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1 电流表</li> <li>2 使用说明书</li> </ol>