

高精度倾角传感器 (485型)

SN-3001H-DIP-N01

Ver 2.0



目录

第 1 章 产品简介	3
1.1 产品概述	3
1.2 功能特点	3
1.3 主要参数	3
1.4 系统框架图	4
1.5 产品选型	5
1.6 产品外观	5
第 2 章 硬件连接	6
2.1 设备安装前检查	6
2.2 接口说明	6
2.2.1 传感器接线	6
2.3 安装说明	6
2.3.1 安装方法	6
2.3.2 安装注意事项	7
第 3 章 配置软件安装及使用	8
3.1 传感器接入电脑	8
3.2 传感器监控软件的使用	8
第 4 章 通信协议	10
4.1 通讯基本参数	10
4.2 数据帧格式定义	10
4.3 寄存器地址	11
4.4 通讯协议示例以及解释	12
第 5 章 常见问题及解决方法	14

第 1 章 产品简介

1.1 产品概述

高精度倾角传感器是一款标准工业倾角仪，通过检测使用环境中的倾斜角度来判断设备的倾斜状态，可长期在户外使用。广泛应用于工业倾角测量及危房监测、古建筑保护监测、桥梁桥塔测斜、隧道监测、大坝监测、称重系统倾斜补偿、钻井倾斜控制等行业，安全可靠，外观美观，安装方便。

输出信号类型分为 RS485，最远可通信 2000m，标准的 ModBus 协议，支持二次开发。

1.2 功能特点

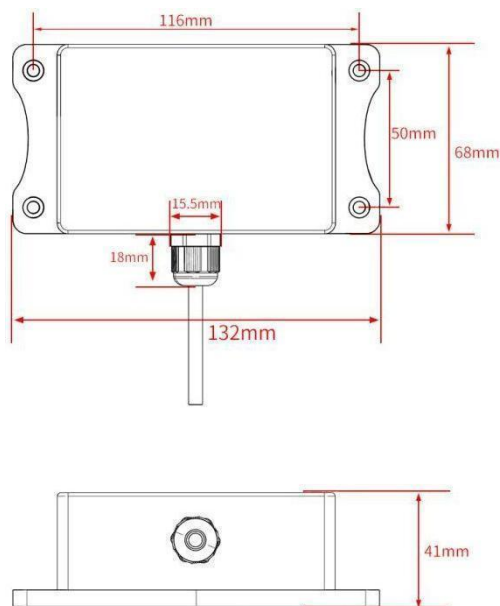
- 产品内置可靠、高分辨率、高精度加速度芯片。
- 产品内置高精度温度芯片提供全量程温度补偿，有效抗击环境干扰。
- 具有较宽的角度测量范围，输出信号线性度好，可满足绝大多数环境下使用。
- 可实时上传 X 轴角度、Y 轴角度、环境温度等数据。

1.3 主要参数

供电方式	DC 10-30V	
最大功耗	≤0.15W	
工作温湿度	-40℃—60℃，0—95%RH（非结露）	
角度量程	X 轴：-30° ~+30° Y 轴：-30° ~+30°	
角度分辨率	0.001°	
典型精度	X、Y 轴	静态精度±0.05°
温度量程	-40℃—60℃	
防护等级	IP65	
传感器电路承受温度范围	-40-60℃	
输出信号	RS485(ModBus 协议)	
外壳材质	铝合金、ABS 塑料	
默认线缆长度	60cm，线缆长度可按要求定制	
安装方式	水平、垂直	

以上陈述的性能数据是在使用我公司测试系统及软件的测试条件下获取的。为了持续改进产品，我司保留更改设计功能和规格的权利，恕不另行通知。

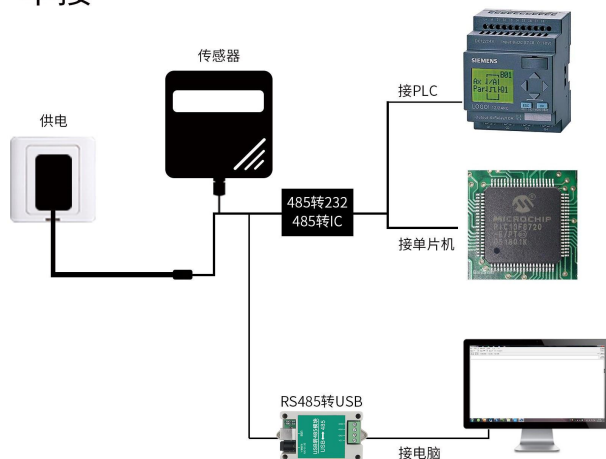
尺寸：



设备尺寸图（132*68*41，单位：mm）

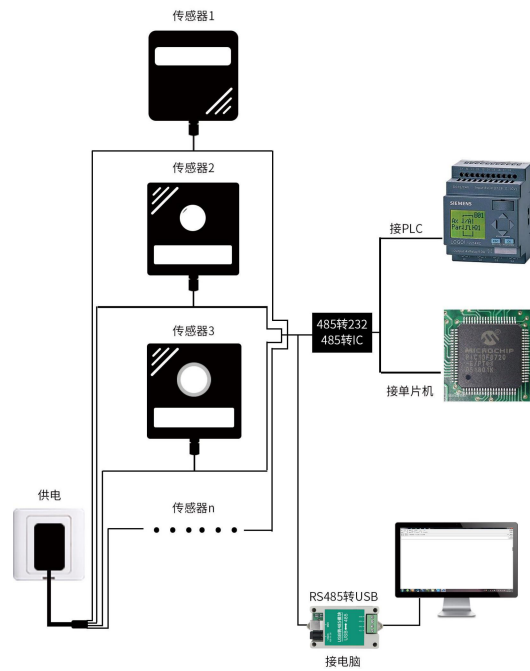
1.4 系统框架图

单接



本产品也可以多个传感器组合在一条 485 总线使用，理论上一条总线可以 254 个 485 传感器，另一端接入带有 485 接口的 PLC、通过 485 接口芯片连接单片机，或者使用 USB 转 485 即可与电脑连接，使用我公司提供的传感器配置工具进行配置和测试（在使用该配置软件时只能接一台设备）。

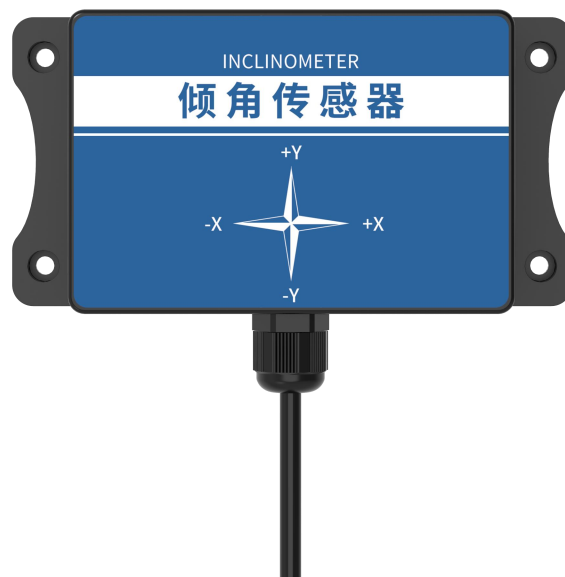
多接



1.5 产品选型

SN-			公司代号
	3001H-		高精度
		DIP-	倾角传感器
			N01-
			485 通讯 (ModBus-RTU 协议)

1.6 产品外观



第 2 章 硬件连接

2.1 设备安装前检查

设备清单：

- 主设备
- 合格证、保修卡
- 安装螺丝包

2.2 接口说明

宽电压电源输入 10~30V 均可。485 信号线接线时注意 A、B 两条线不能接反，总线上多台设备间地址不能冲突。

2.2.1 传感器接线

	线色	说明
电 源	棕色	电源正（10~30V DC）
	黑色	电源负
通 信	黄色（绿色）	485-A
	蓝色	485-B

2.3 安装说明

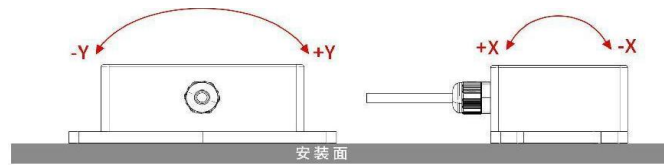
2.3.1 安装方法

安装方向为水平安装，输出角度值为设备对应坐标轴与水平面的夹角。

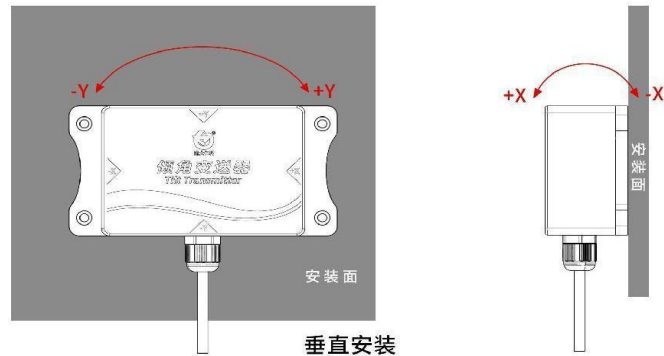
模块默认安装方向为水平安装，当模块需要垂直放置时，可以用垂直安装设置。

垂直安装方法：垂直安装时，把模块绕 X 轴旋转 90° 垂直放置，在配置软件里面“安装方向”选项中选择“垂直”。设置完成后要进行校准才能使用。

垂直安装时，X 轴为水平向左，Y 轴为垂直于墙面向里，Z 轴为模块逆时针旋转方向。



水平安装



垂直安装

2.3.2 安装注意事项

安装前请检测

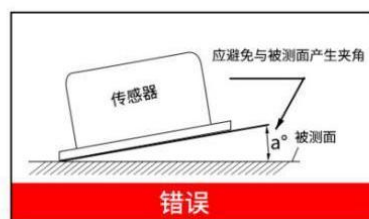
请从从包装箱中取出设备，检查设备外观是否良好、配件是否齐全、配件外观是否完整、标签地址是否与备注内容一致。

设备整体安装注意事项

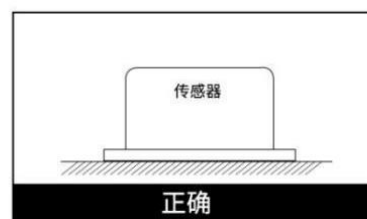
请按照正确的安装方法进行设备的安装，不正确的安装会导致测量误差，尤其注意两“面”和两“线”：

- (1) 设备的安装面与被测量面固定必须紧密、平整、稳定，如果安装面出现不平容易造成设备测量夹角误差。
- (2) 设备轴线与被测量轴线必须平行，两轴线尽可能不要产生夹角。

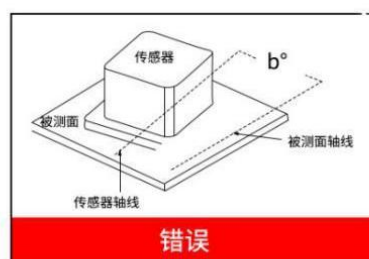
安装示意图



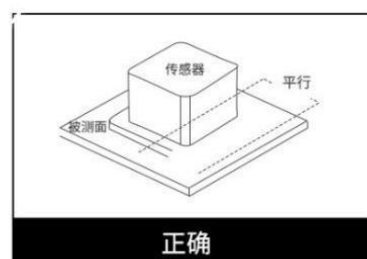
①图



②图



③图



④图

(3) 将设备正放在桌面上，向右为 X 轴，向上为 Y 轴，垂直于桌面向外为 Z 轴。旋转的方向按右手法则定义，即右手大拇指指向 X 轴向，四指弯曲的方向即为绕该轴旋转增大的方向。X 轴角度即为绕 X 轴旋转方向，Y 轴角度即为绕 Y 轴旋转方向的角度，Z 轴角度即为绕 Z 轴旋转方向的角度。

第 3 章 配置软件安装及使用


我司提供配套的“485 参数配置软件”，可以方便的使用电脑读取传感器的参数，同时灵活的修改传感器的设备 ID 和地址。

注意，使用软件自动获取时需要保证 485 总线上只有一个传感器。

3.1 传感器接入电脑

将传感器通过 USB 转 485 正确的连接电脑并提供供电后，可以在电脑中看到正确的 COM 口(“我的电脑—属性—设备管理器—端口”里面查看 COM 端口)。



打开资料包，选择“调试软件”---“485 参数配置软件”，找到  打开即可。

如果在设备管理器中没有发现 COM 口，则意味您没有安装 USB 转 485 驱动（资料包中有）或者没有正确安装驱动，请联系技术人员取得帮助。

3.2 传感器监控软件的使用

- ①、配置界面如图所示，首先根据 3.1 章节的方法获取到串口号并选择正确的串口。
- ②、点击软件的测试波特率，软件会测试出当前设备的波特率以及地址，默认波特率为 4800bit/s,默认地址为 0x01。
- ③、根据使用需要修改地址以及波特率，同时可查询设备的当前功能状态。
- ④、如果测试不成功，请重新检查设备接线及 485 驱动安装情况。

485变送器配置软件V2.1

请选择串口号: COM4 测试波特率

设备地址: 1 查询 设置

设备波特率: 4800 查询 设置

温度值: 查询

湿度值: 查询

水浸状态: 查询

断电状态: 查询

光照度: 查询 参数设定

CO₂: 查询 参数设定

遥信输出延时: 设置

遥信常开常闭设置: 设置

湿度上限: 设置

湿度下限: 设置

温度上限: 查询 设置

温度下限: 查询 设置

湿度回差: 查询 设置

温度回差: 查询 设置

湿度偏差: 查询 设置

温度偏差: 查询 设置

液晶控制模式: 液晶控制模式设置

无线温湿度变送器参数设置: 无线参数设置

测试结果

设备地址: 1 波特率: 4800

确定

第 4 章 通信协议

4.1 通讯基本参数

编码	8 位二进制
数据位	8 位
奇偶校验位	无
停止位	1 位
错误校验	CRC（冗余循环码）
波特率	2400~115200 可设

4.2 数据帧格式定义

采用 ModBus-RTU 通讯规约，格式如下：

初始结构 ≥ 4 字节的时间

地址码 = 1 字节

功能码 = 1 字节

数据区 = N 字节

错误校验 = 16 位 CRC 码

结束结构 ≥ 4 字节的时间

地址码：为传感器的地址，在通讯网络中是唯一的（出厂默认 0x01）。

功能码：主机所发指令功能指示。

数据区：数据区是具体通讯数据，注意 16bits 数据高字节在前！

CRC 码：二字节的校验码。

主机问询帧结构：

地址码	功能码	寄存器起始地址	寄存器长度	校验码低位	校验码高位
1 字节	1 字节	2 字节	2 字节	1 字节	1 字节

从机应答帧结构：

地址码	功能码	有效字节数	数据一区	第二数据区	第 N 数据区	校验码
1 字节	1 字节	1 字节	2 字节	2 字节	2 字节	2 字节

4.3 寄存器地址

寄存器地址	PLC或组态地址	内容	操作	定义说明
0000 H	40001 (十进制)	x轴角度	只读	读取x轴倾斜角度, 扩大一百倍
0001 H	40002 (十进制)	y轴角度	只读	读取y轴倾斜角度, 扩大一百倍
0003 H	40004 (十进制)	x轴角度	只读	读取x轴倾斜角度, 扩大一千倍
0004 H	40005 (十进制)	y轴角度	只读	读取y轴倾斜角度, 扩大一千倍
0006 H	40007(十进制)	温度值	只读	温度值, 扩大十倍
000A H	40011(十进制)	x轴加速度	只读	扩大一百倍
000B H	40012(十进制)	y轴加速度	只读	扩大一百倍
000C H	40013(十进制)	z轴加速度	只读	扩大一百倍
00C8 H	40201(十进制)	x轴角度	只读	读取x轴倾斜角度, 扩大一百倍
00C9 H	40202(十进制)	y轴角度	只读	读取y轴倾斜角度, 扩大一百倍
00CB H	40204(十进制)	x轴角度	只读	读取x轴倾斜角度, 扩大一千倍
00CC H	40205(十进制)	y轴角度	只读	读取y轴倾斜角度, 扩大一千倍
00CE H	40207(十进制)	x轴加速度	只读	读取x轴加速度, 扩大一千倍
00CF H	40208(十进制)	y轴加速度	只读	读取y轴加速度, 扩大一千倍
00D0 H	40209(十进制)	z轴加速度	只读	读取z轴加速度, 扩大一千倍
0050 H	40081 (十进制)	x轴偏差值	读写	16位有符号整形, 扩大一千倍
0051 H	40082(十进制)	y轴偏差值	读写	16位有符号整形, 扩大一千倍

0052 H	40083(十进制)	安装方式	读写	65H: 水平安装 (默认) 66H:垂直安装
0053 H	40084 (十进制)	XY轴校准	只写	67H: XY轴零点校准
07D0 H	42001(十进制)	设备地址	读写	1~254 (出厂默认1)
07D1 H	42002	波特率	读写	0代表2400 1代表4800 2代表9600 3代表19200 4代表38400 5代表57600 6代表115200 7代表1200

注意：00C8、00C9、00CA 寄存器也可以读取 X、Y、Z 轴的角度值，其作用为，当倾角传感器接小主机等设备时，方便配置节点。

4.4 通讯协议示例以及解释

4.4.1 举例：读取设备地址 0x00 的实时值

问询帧

地址码	功能码	起始地址	数据长度	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x03	0x00 0x00	0x00 0x01	0x84	0x0A

应答帧

地址码	功能码	返回有效字节数	x 轴角度	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x03	0x02	0x04 0x7E	0x3A	0xA4

x 轴角度计算：

x 轴角度：047E H (16 进制) = 1150=>x 轴角度= 11.50°

4.4.2 举例：读取设备地址 0x01 的 y 轴角度实时值

问询帧

地址码	功能码	起始地址	数据长度	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x03	0x00 0x01	0x00 0x01	0xD5	0xCA

应答帧

地址码	功能码	返回有效字节数	Y 轴角度	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x03	0x02	0x0A 0xC8	0xBF	0x72

Y 轴角度计算：

Y 轴角度：0AC8 H（16 进制）= 2760=>Y 轴角度= 27.60°

4.4.3 举例：读取设备地址 0x52 的安装方式

问询帧

地址码	功能码	起始地址	数据长度	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x03	0x00 0x52	0x00 0x01	0x25	0xDB

应答帧

地址码	功能码	返回有效字节数	安装方式	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x03	0x02	0x00 0x66	0x38	0x6E

66H 表示安装方式为垂直安装

4.4.4 举例：使用 0x53 寄存器进行 XY 轴校准

问询帧

地址码	功能码	变量地址	写入数据	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x06	0x00 0x53	0x00 0x67	0x38	0x31

应答帧

地址码	功能码	变量地址	返回数据	校验码低字节	校验码高字节
0x01	0x06	0x00 0x53	0x00 0x67	0x38	0x31

将 0067 写入 0x53 寄存器完成设备的 XY 轴校准

第 5 章 常见问题及解决方法

设备无法连接到 PLC 或电脑

可能的原因：

- 1)电脑有多个 COM 口，选择的口不正确。
- 2)设备地址错误，或者存在地址重复的设备（出厂默认全部为 0x01）。
- 3)波特率，校验方式，数据位，停止位错误。
- 4)485 总线有断开，或者 A、B 线接反。
- 5)设备数量过多或布线太长，应就近供电，加 485 增强器，同时增加 120 Ω 终端电阻。
- 6)USB 转 485 驱动未安装或者损坏。
- 7)设备损坏。

注意：

当 Y 轴在 90° 附近时，为设备欧拉角盲区，此时 X 输出角度不准，安装使用是应注意避开此角度。