











# BWH 525 系列

CAN总线双轴倾角传感器

技术手册









# 产品介绍

BWH525是北微传感针对工业现场控制领域推出的CAN输出型双轴倾角传感器。产品采用最新MEMS技术, 具有体积小、功耗低、一致性和稳定性高的特点,由于是数字型倾角传感器,线性度更容易得到修正。工作温度达 到-40℃~+85℃的宽范围,是一款性价比超高的倾角传感器。最高输出频率可达到100Hz。产品属于真正工业级产 品,性能可靠稳定,扩展性好,适合应用于各种恶劣工业控制环境。

# 主要特性

- 双轴倾角测量
- 供电电压10-35V
- 宽温-40℃~+85℃
- 高抗振>2000g
- 高精度0.005°

- IP 67防护等级
- 高分辨力0.0007°
- 体积103.8×55.4×26mm 可定制)
- 输出CAN

# 应用领域

- 桥梁挠度监测
- 建筑监测
- 高精密云台倾角控制

- 地下钻机姿态导航
- 火炮炮管初射角度测量
- 电动手术床
- 卫星通信车姿态检测



# 产品介绍



参数	条件	最小值	典型值	最大值	单位
供电电压		9	12	35	V
工作电流	无负载		30		mA
工作温度		-40	25	+85	°C
储存温度		-55	25	+100	°C

#### **Performance Specifications** 性能指标

测量范围(°)	条件	±5	±10	±30
测量轴	互为垂直	X-Y	X-Y	X-Y
精度(°)	室温	0.005	0.005	0.005
分辨力(°)		0.0007	0.0007	0.0007
零点漂移温度(°/℃)	-40 <b>~</b> 85℃	±0.0007	±0.0007	±0.0007
交叉灵敏度(%)	最大	0.005	0.005	0.001
上电启动时间		<3ms	<3ms	<3ms
输出频率(Hz)	5~100可调	最高100	最高100	最高100
平均无故障工 作时间MTBF	≥30000 小时/次			
电磁兼容性	依照GBT17626			
绝缘电阻	≥100 兆欧			
抗冲击	2000g,3次/轴			
重量(g)	航空插头350/塑料	<b> 插头320</b>		

分辨力:传感器在测量范围内能够检测和分辨出的被测量的最小变化值。 精度:实际角度与传感器测量角度多次(≥16次)测量的均方根误差。

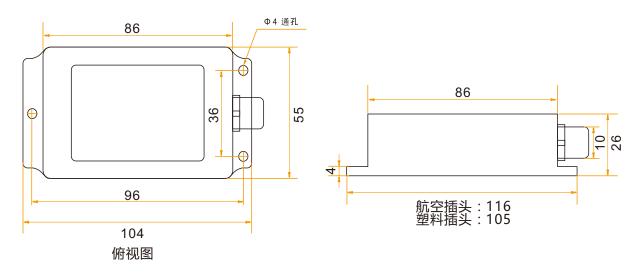


#### Mechanical Characteristic 机械特性

连接器	直接引线 (标配1.5m)
防护等级	IP67
外壳材质	镁铝合金氧化
安装	三颗M4螺丝

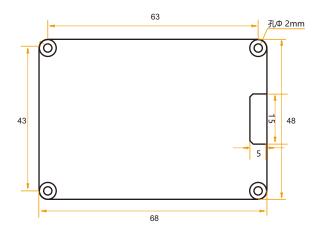
#### Package size 封装产品尺寸

产品尺寸: L103.8\*W55.4\*H26 (mm)



### Bare plate product size 裸版产品尺寸

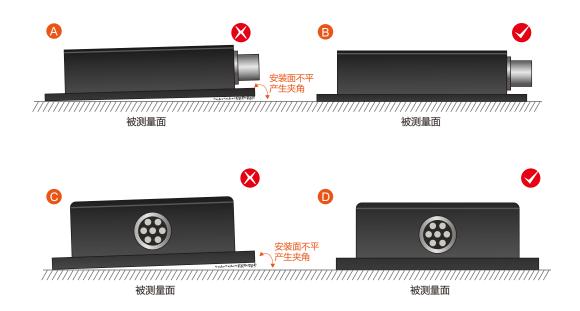
产品尺寸:L68\*W48\*H12(mm)长、宽尺寸有±1mm的误差,请以实际为准



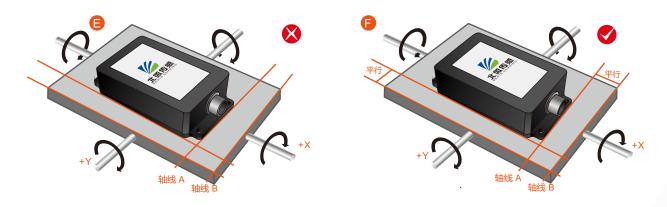


正确的安装方式可以避免产生测量误差,传感器安装时要做到如下几点:

首先,要保证传感器安装面与被测量面完全紧靠,被测量面要尽可能水平,不能有如图A和图C中所 示的夹角产生,正确安装方式如图B和图D所示。



其次,传感器底边线和被测物体轴线不能有如E图所示的夹角产生,安装时应保持传感器底边线与被 测物体转动轴线平行或正交。本产品可水平安装也可垂直安装(垂直安装需要定制),正确安装方式如图 F所示。

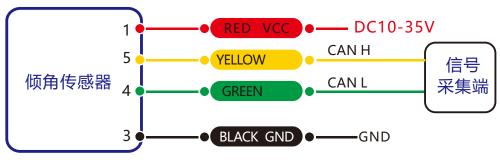


最后,传感器的安装面与被测量面必须固定紧密、接触平整、转动稳定,要避免由于加速度、振动产 生的测量误差。



### 接线定义

	红色RED	蓝色 BLUE	黑色BLACK	绿色GREEN	黄色YELLOW
线色功能	1	2	3	4	5
<i>≫</i> . □ <i>9</i> 3 60	电源正极 DC 10-35V	NC	GND地	CAN L	CAN H



CAN总线接线图



# 通讯协议

1.CAN包括8个字节,其中数据字节不够的就在后面补0。发送第一字节0x40表示写入命令,返回第一字 节0x40表示写成功。ID为CAN通信节点号。

#### 1) 修改节点号:

(ID=0x01~0x7F),默认节点号(ID)为0x05

	CAN-ID	第一字节	第二字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x10	0x10	0x00	ID	0x00	0x00	0x00
应答	0x580+0xID	0x40	0x10	0x10	0x00	ID	0x00	0x00	0x00

注:如控制器发送CAN-ID=0x600+0x05(默认),发送数据:401010001000000, 传感器返回CAN-ID=0x580+0x10,返回数据:401010001000000, 则CAN-ID为0x590(0x580+0x10),表示ID修改成功,此时发送其他命名时需将CAN-ID改为0x610才能发送成功。

#### 2) 设置CAN波特率:

	CAN-ID	第一字节	第二 字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七 字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x20	0x10	0x00	Baud	0x00	0x00	0x00
应答									

注:第五字节(Baud)为0x01、0x02、0x03、0x04。其中0x01代表设置波特率500K bps,

0x02代表设置波特率250K bps,

0x03代表设置波特率125K bps,

0x04代表设置波特率100K bps,

0x05代表设置波特率50K bps,

0x06代表设置波特率25K bps,

默认波特率为125K bps,修改波特率后传感器需重新上电,波特率修改才能成功。波特率越低,通信距离越短。在 25KF下通信距离能达到1000m以上。

#### 3) 设置相对\绝对零点

	CAN-ID	第一字节	第二字节	第三 字节	第四 字节	第五 字节	第六 字节	第七 字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x05	0x10	0x00	Туре	0x00	0x00	0x00
应答	0x580 + 0x05	0x40	0x05	0x10	0x00	0x00	0x00	0x00	0x00

注:第5字节Type为0x00,0x01。0x00表示设置为绝对零点,

0x01表示设置为相对零点,

设置完零点后还需输入保存命令后才能设置成功(默认为绝对零点)。



#### 4) 查询相对\绝对零点

	CAN-ID	第一 字节	第二字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七 字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x0d	0x10	0x00	0x00	0x00	0x00	0x00
应答	0x580 + 0x05	0x40	0x05	0x10	0x00	Туре	0x00	0x00	0x00

注:第5字节Type为0x00,0x01。0x00表示为绝对零点,0x01表示为相对零点。

#### 5) 保存

	CAN-ID	第一字节	第二字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x0a	0x10	0x00	0x00	0x00	0x00	0x00
应答	0x580 + 0x05	0x40	0x0a	0x10	0x00	0x00	0x00	0x00	0x00

注:对于部分参数修改后还需发送保存命令后才能生效。

#### 6) 读取X、Y轴角度

	CAN-ID	第一字节	第二字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七 字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x04	0x10	0x00	0x00	0x00	0x00	0x00
应答	0x580 + 0x05	Xsign	XH	XL	XL	Ysign	ΥH	YL	YL

注:读角度命令需要在应答模式下才有效。

Xsign与Ysign分别为X轴、Y轴的符号位,00为正,10为负;

XH与YH分别为X轴、Y轴角度的整数位(2位整数位);

XL与YL分别为X轴、Y轴角度的小数位(4位小数位)。

例如返回的数据为585 00 12 34 50 10 12 34 50, 则表示X轴角度为+12.3450度, X轴为-12.3450度。

#### 7) 设置输出模式

	CAN-ID	第一 字节	第二字节	第三字节	第四 字节	第五 字节	第六 字节	第七 字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x0c	0x10	0x00	mode	0x00	0x00	0x00
应答	0x580 + 0x05	0x40	0x0c	0x10	0x00	mode	0x00	0x00	0x00

注:第五字节mode为0x00、0x01。其中0x00代表应答模式,

0x01: 5Hz Data Rate, 0x02: 10Hz Data Rate, 0x03: 20Hz Data Rate, 0x04: 25Hz Data Rate,

0x05:50Hz Data Rate, 0x06:100Hz Data Rate(默认),

发送其他命名应建议在应答模式下进行(自动模式是不停的输出轴向的当前角度,在应答模式下才能 更容易看见其他命令返回值)。5Hz Data Rate意味着每秒自动输出5次数据,其它以此类推。



#### 8) 倾角传感器自动输出角度

将传感器设置成自动模式输出则传感器上电后即有角度输出。默认为自动模式。

	CAN-ID	第一字节	第二 字节	第三 字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七 字节	第八 字节
发送									
应答	0x580 + 0x05	Xsign	XH	XL	XL	Ysign	YH	YL	YL

注:输出角度格式与应答模式读X、Y轴角度相同。

#### 9) 设置CAN-ID类型

	CAN-ID	第一字节	第二字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六字节	第七字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x70	0x10	0x00	XX	0x00	0x00	0x00
应答									

注:XX为00、01。00代表标准ID(11位)类型,01代表扩展ID(27位)类型。默认是标准。

### 10) 设置标准CAN-ID地址

	CAN-ID	第一字节	第二 字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x71	0x10	0x00	XH	XL	0x00	0x00
应答									

注:标准CAN-ID默认为0X580+05,最大值不能超过7FF。这里修改的是0X580+05中的580,05可以通过前面的修改 节点号进行修改。修改后重新上电CAN-ID就变成0x XHXL+0x05。

例如发送数据:605 40 71 10 00 01 23 00 00,则断电重新上电后CAN-ID就变成了123+5=128。

#### 11) 设置扩展CAN-ID地址

设置扩展CAN-ID地址时需要将地址分成两段发,先发高16地址,再发低16位地址。再重新上电则CAN-ID就变 为改的地址(这里接收到的CAN-ID不需要加上节点号)。最大值不能超过7FFFFFF。默认值是0x 18fa0216。

#### I设置扩展CAN-ID高16位地址

	CAN-ID	第一字节	第二 字节	第三 字节	第四字节	第五 字节	第六字节	第七字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x72	0x10	0x00	XH	XL	0x00	0x00
应答									

注:扩展CAN-ID高16位地址不能大于7FF。



#### Ⅱ设置扩展CAN-ID低16位地址

	CAN-ID	第一字节	第二 字节	第三 字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x73	0x10	0x00	XH	XL	0x00	0x00
应答									

注:扩展CAN-IDd低16位地址不能大于FFFF。

例如:两次分别发送605 40 72 10 00 01 23 00 00、605 40 73 10 00 45 67 00 00,

则断电重新上电后CAN-ID则为01234567。

#### 12) 读取温度

	CAN-ID	第一字节	第二字节	第三字节	第四字节	第五 字节	第六 字节	第七字节	第八 字节
发送	0x600 + 0x05	0x40	0x23	0x10	0x00	0x00	0x00	0x00	0x00
应答	0x585 + 0x05	Xsign	XH	XL	XL	Ysign	ΥH	YL	YL

注:Xsign与Ysign的首位分别为X轴、Y轴的符号位,00为正,10为负;

XH与YH分别为X轴、Y轴温度的整数位;

XL与YL分别为X轴、Y轴温度的小数位。

例如返回的数据为585 00 36 12 53 00 35 20 52, 则表示X轴温度为36.1253度, Y轴温度为35.2052度。



# 订购信息

产品型号 通信方式 封装情况 BWH525-CAN CAN IP67封装/塑料接头

# 执行标准

企业质量体系标准:ISO9001:2008标准(证书号:10114Q16846ROS)

• Ce认证(证书号:3854210814)

• ROHS (证书号: SO81426003)

- GB/T 191 SJ 20873-2003 倾斜仪、水平仪通用规范
- GBT 18459-2001 传感器主要静态性能指标计算方法
- JJF 1059-1999 测量不确定度评定与表示
- GBT 14412-2005 机械振动与冲击 加速度计的机械安装
- GJB 450A-2004 装备可靠性通用要求
- GJB 909A 关键件和重要件的质量控制
- GJB 899 可靠性鉴定和验收试验
- GJB150-3A 高温试验
- GJB150-4A 低温试验
- GJB150-8A 淋雨试验
- GJB150-12A 沙尘试验
- GJB150-16A 振动试验
- GJB150-18A 冲击试验
- GJB150-23A 倾斜和摇摆试验
- GB/T 17626-3A 射频电磁场辐射抗扰度试验
- GB/T 17626-5A 浪涌(击)冲抗扰度试验
- GB/T 17626-8A 工频磁场抗扰度试验
- GB/T 17626-11A 电压暂降、短时中断和电压变化的抗扰度

# BWH 525 系列

CAN总线双轴倾角传感器

## 无锡北微传感科技有限公司

地址:无锡市滨湖区绣溪路58号30幢

热线:400-618-0510 电话:0510-85737158

邮箱:sales@bewis.com.cn 网址:www.bewis.com.cn