

DKx9x, acelerómetro 3 ejes

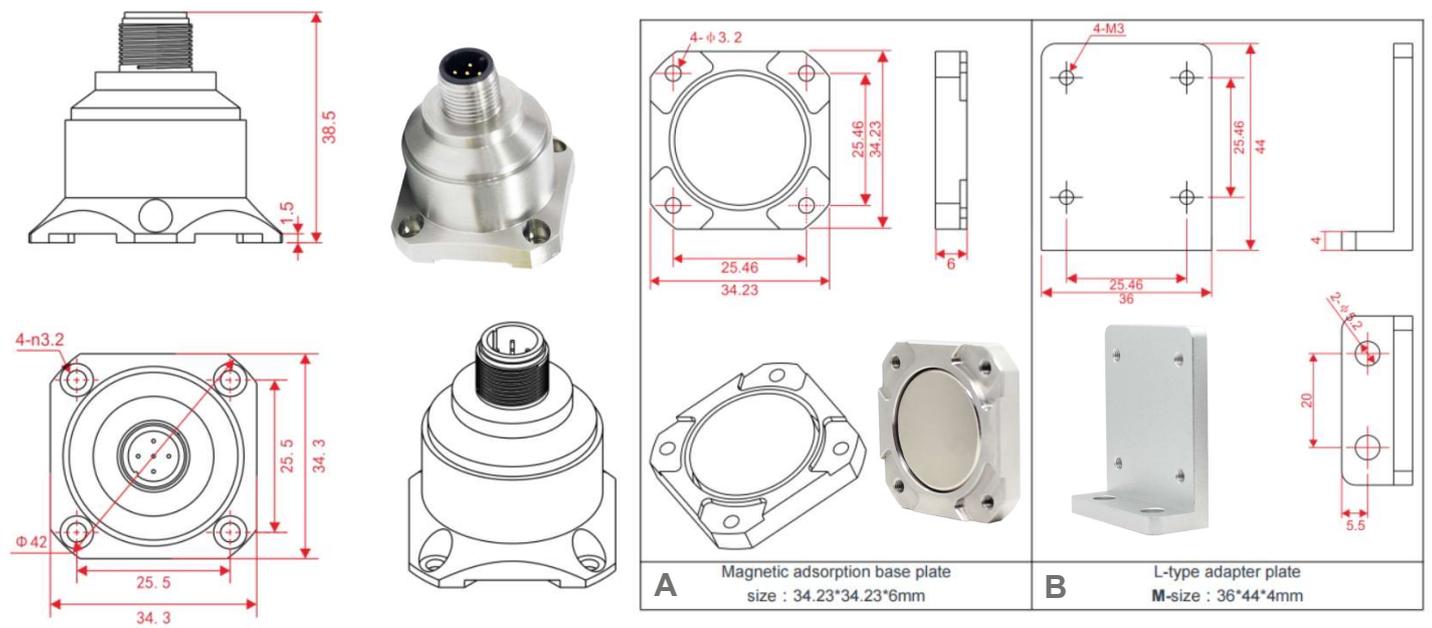
El acelerómetro triaxial DKF39x es un sensor que se puede utilizar en muchos campos, como control de vibración y pruebas de impacto. Con 3 ejes, la señal de salida puede ser en mA, Vcc y comunicación RS485.

Estos sensores tienen una construcción robusta, bajo consumo, estabilidad en el tiempo y un MTBF de >55.000 horas.

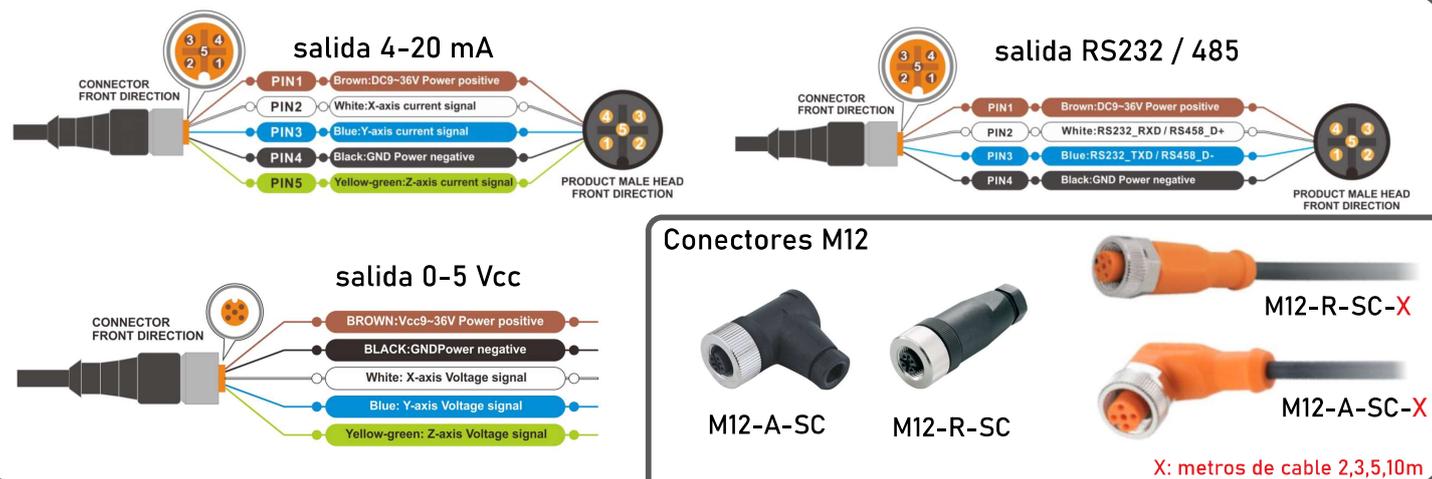


| DKF39-X-x | | | | | | | Unidad |
|---|---|--------|--------|--------|--------|--------|-----------|
| Rango | ±2 | ±4 | ±8 | ±10 | ±20 | ±40 | g |
| Desviación Calibración | <1 | <1 | <1 | <1 | <1 | <1 | mg |
| Medición Axial | X,Y,Z | X,Y,Z | X,Y,Z | X,Y,Z | X,Y,Z | X,Y,Z | |
| Histéresis | <2 | <2 | <2 | <2 | <2 | <2 | mg(max) |
| Sensibilidad (± 10 %) mA | 4 | 2 | 1 | 0.8 | 0.4 | 0.2 | mA/g |
| Vcc | 1250 | 625 | 312.5 | 250 | 125 | 62.5 | mv/g |
| Coeficiente desv.temperatura | 0.01 | 0.01 | 0.01 | 0.05 | 0.05 | 0.05 | %/°C |
| Resolución/Umbral (@ 1 Hz) | <1 | <1 | <1 | <1 | <1 | <1 | mg(max) |
| No linealidad | <0.5 | <0.5 | <0.8 | <1 | <1 | <1 | % FE(max) |
| Respuesta de frecuencia | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | Hz |
| Ancho de banda (3 Db) | 1000 | 1000 | 1000 | 1000 | 1000 | 1000 | Hz |
| Sensibilidad de eje transversal | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | % |
| Relación de sensibilidad de vibración lateral | 1 | 1 | 2 | 5 | 5 | 5 | % |
| Frecuencia de resonancia | 2.4 | 2.4 | 2.4 | 5.5 | 5.5 | 5.5 | kHz |
| Densidad de ruido | 21 | 21 | 21 | 86.6 | 86.6 | 86.6 | µg/√Hz |
| Salida 0 g 12 mA | <0.005 | <0.005 | <0.005 | <0.003 | <0.003 | <0.003 | mA |
| 0g output 2.5V | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.008 | <0.008 | <0.008 | mV |
| Señal de salida | 0-5 Vcc - 4-20 mA - RS232 / 485 | | | | | | |
| salida automática RS485 | 5Hz, 10Hz, 25Hz, 50Hz, 100Hz, 200Hz, 500Hz, 1000Hz | | | | | | |
| Fiabilidad | MIL-HDBK-217, grado dos | | | | | | |
| Resistencia a golpes | 100 g a 11 ms, 3 direcciones axiales (semi-sinusoide) | | | | | | |
| Tiempo de recuperación | <1 ms (1000 g, 1/2 sen 1 ms, impacto que actúa sobre el eje i) | | | | | | |
| Vibración | 20 g RMS, 20~2000 Hz (ruido aleatorio, o, p, i por eje durante 30 minutos) | | | | | | |
| Alimentación | 9~36 VDC | | | | | | |
| Consumo | <60mA @ 12 VDC | | | | | | |
| Conector | Industrial M12 macho | | | | | | |
| Grado de protección | IP67 | | | | | | |
| Peso | Peso neto: 82 g, base magnética: 48 g, placa adaptadora en L 20 g | | | | | | |
| Dimensiones | Tamaño: 34,3 x 34,3 x 38,5 mm Tamaño de la base de adsorción magnética: 34,23 x 34,23 x 6 mm Tamaño de la placa adaptadora en forma de L: 36 x 44 x 15 mm | | | | | | |

dimensiones



conexión eléctrica

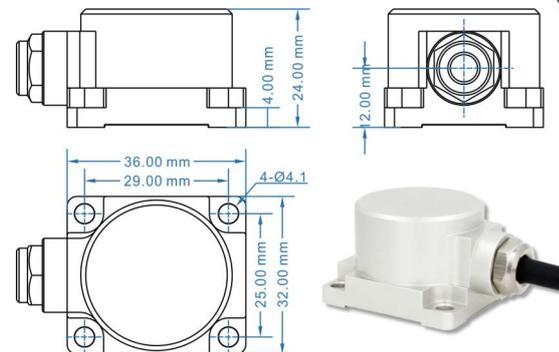


variante DKG-392

DKG392, modelo únicamente con salida RS485, que mediante el procesamiento FFT interno puede entregar directamente, aceleración, frecuencia de vibración, velocidad, amplitud y temperatura. Dimensiones y características eléctricas iguales al modelo DKF-39

variante DKM-39x

La salida es mediante 2 metros de cable. Tiene las mismas características eléctricas que el modelo DKF.



referencia

| DKF-39- | X-: Señal de salida | XX-: Rango | X-: Montaje |
|---------|---------------------|------------|-----------------------|
| DKM-39- | 0: 0-5 Vcc | 02: ±2g | T: estándar |
| DKG-392 | 4: RS485 | 04: ±4g | A: con base magnética |
| | 8: 4-20 mA | 08: ±8g | B: con base en ángulo |
| | | 10: ±10g | |
| | | 20: ±20g | |
| | | 40: ±40g | |