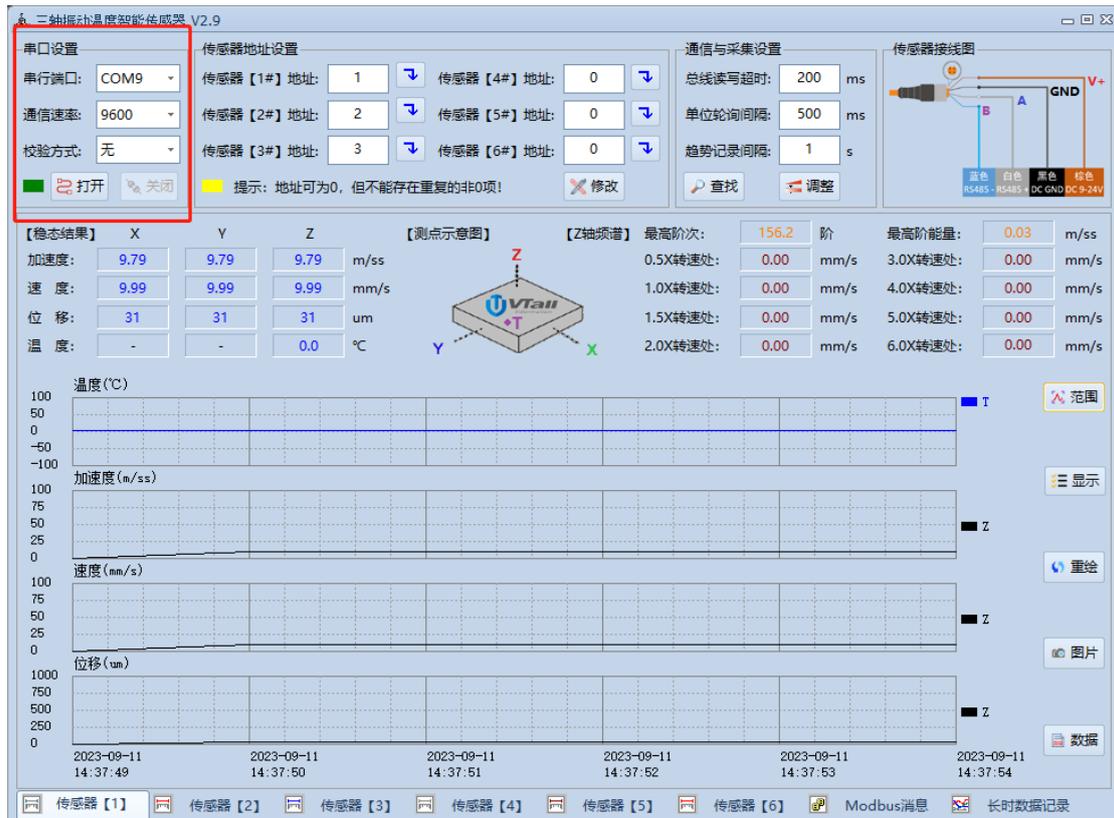


传感器波特率修改流程：

第一步：正确选择 COM 口与波特率，点击打开，连接传感器。

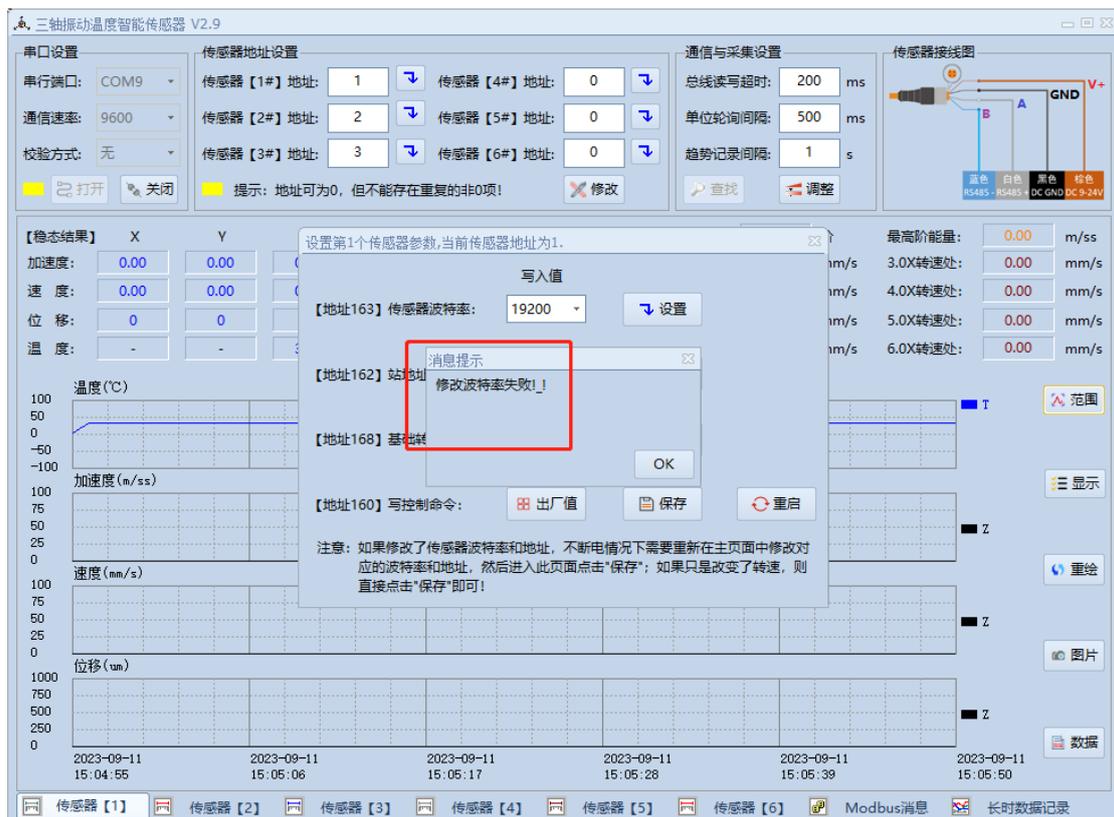


第二步：选择传感器进入传感器参数设置界面。

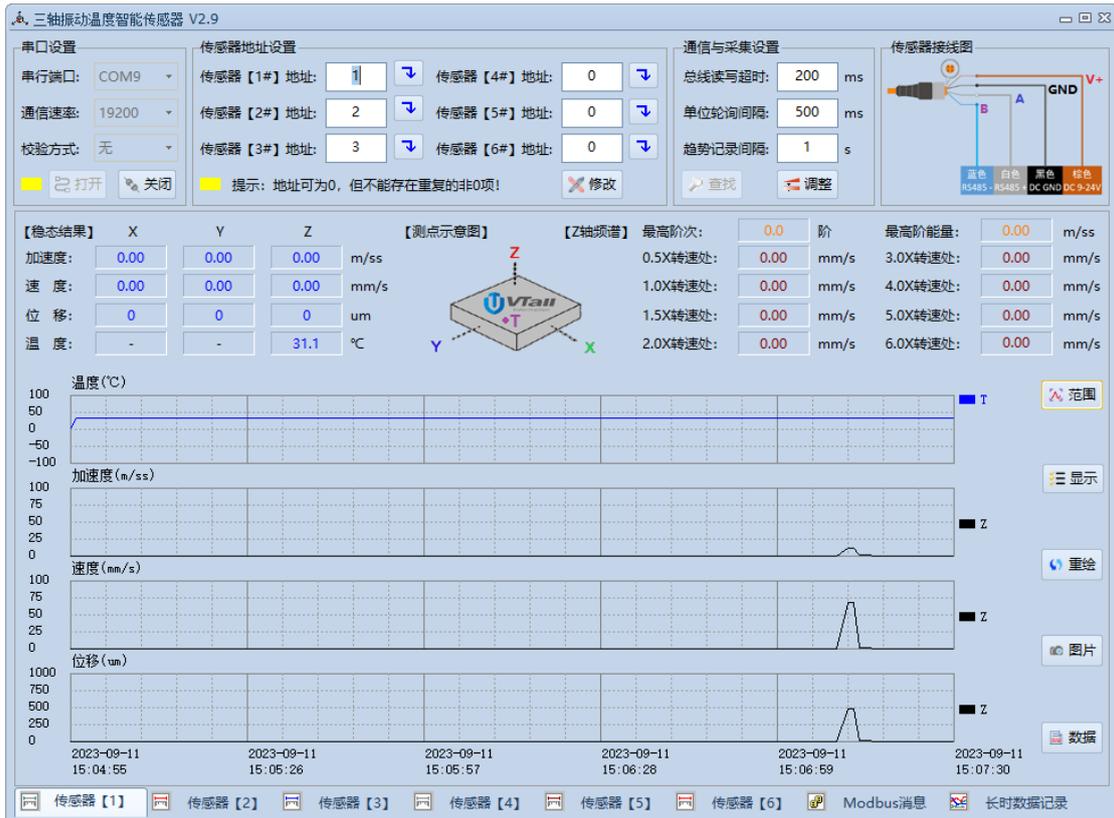


第三步：选择需要修改的波特率，然后点击设置。消息提示会显示修改失败，不用管。点击

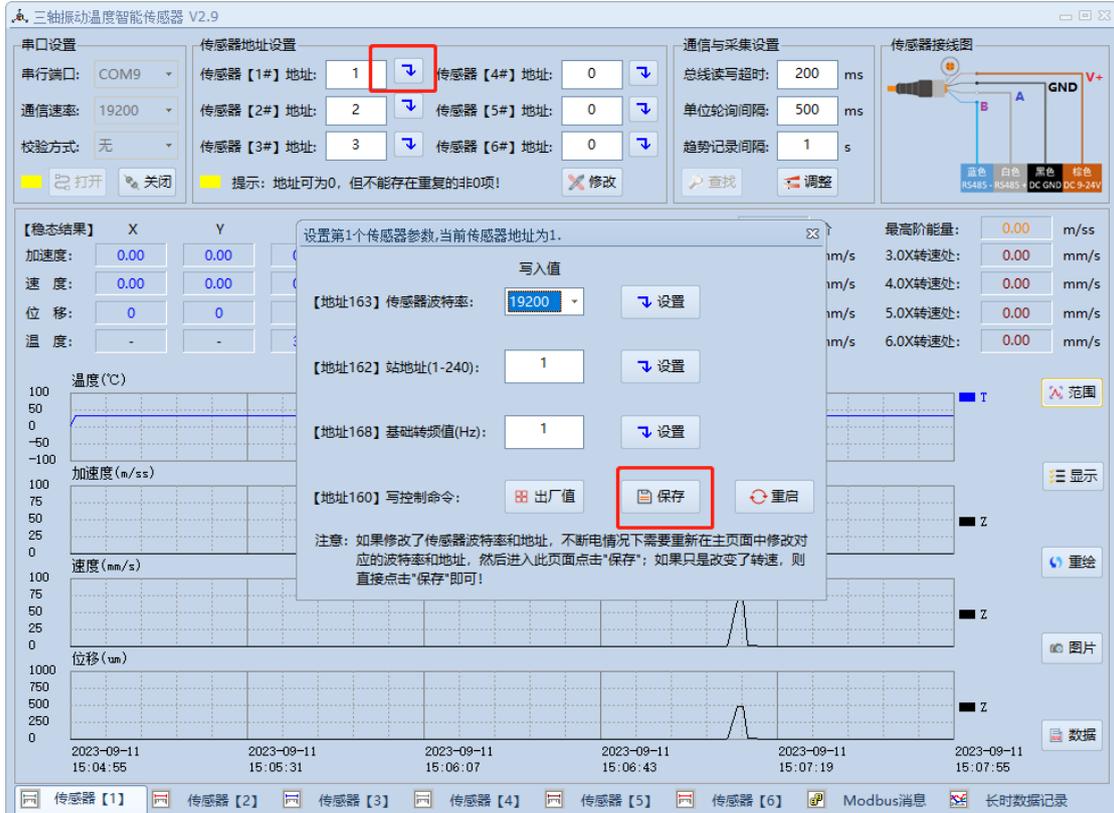
OK 即可。

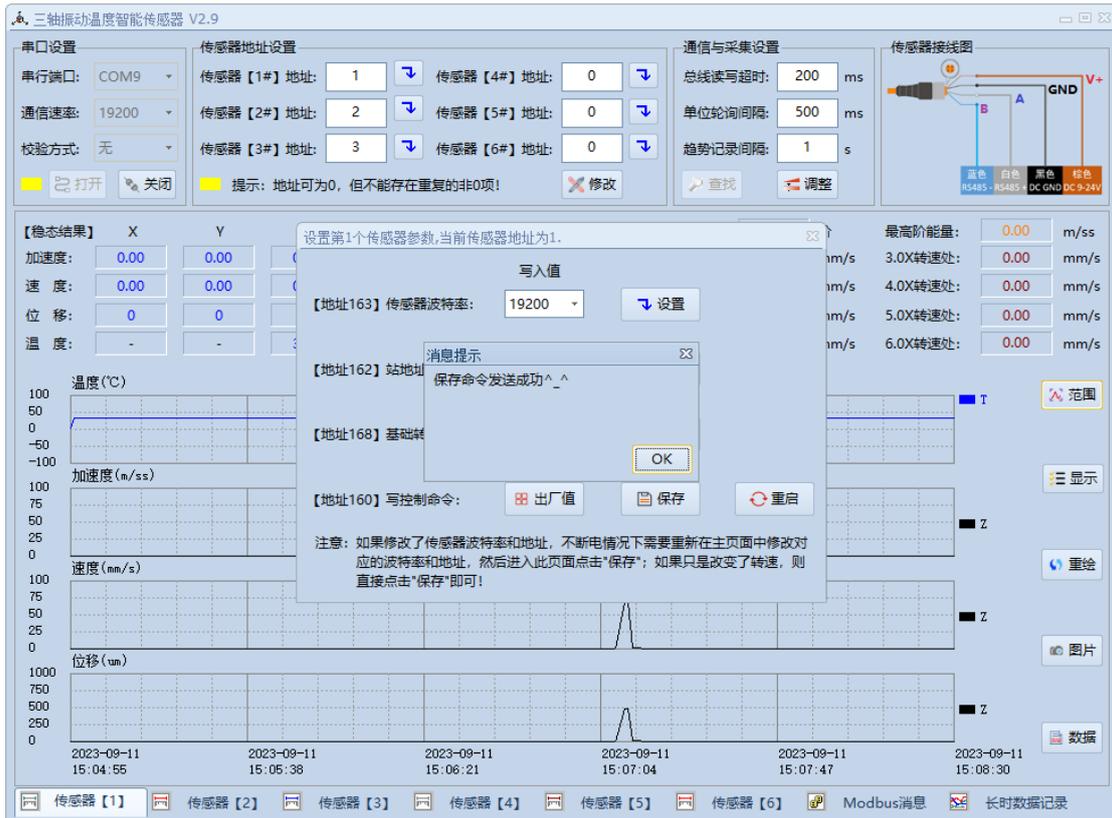


第四步：关闭串口，选择设置后的波特率点击打开。



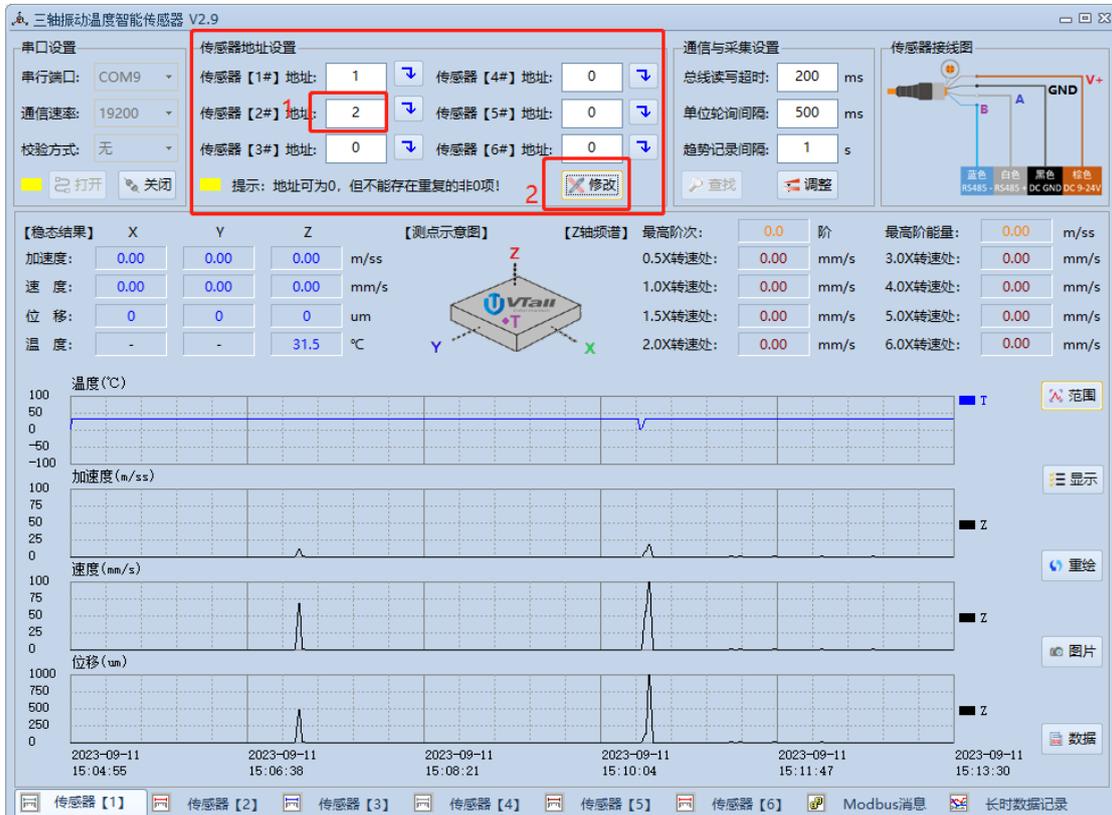
第五步：再次进入设置界面点击保存即波特率修改完成。



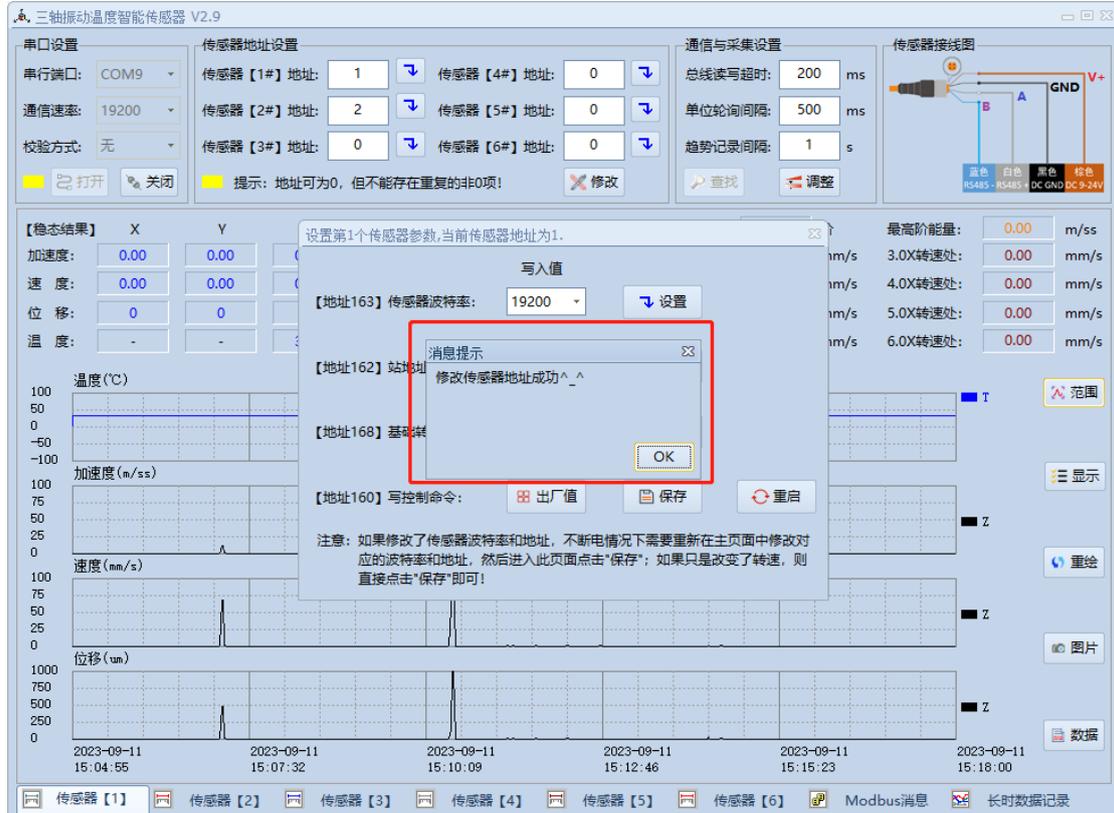
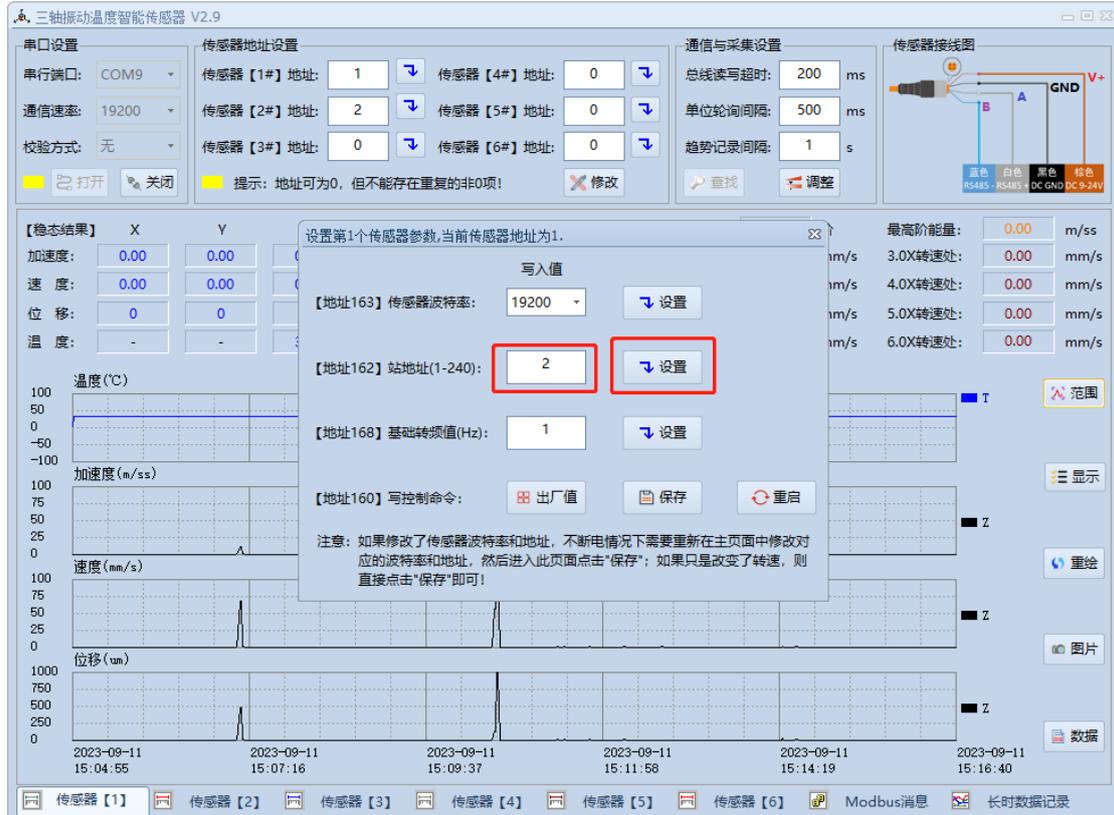


传感器 ID 修改流程 (ID1 修改 ID 为 2 为例):

第一步: 正确选择 COM 口与波特率, 点击打开, 连接传感器。传感器(2#)地址: 为 2, 点击修改。



第二步：在地址 162 键入 2，点击设置，消息提示会显示修改地址成功。



第三步：进入 ID 为 2 的传感器参数设置界面，点击保存，弹出界面提示是否保存上述参数，点击“是”，提示保存参数成功。即传感器 ID 修改完成。

三轴振动温度智能传感器 V2.9

串口设置

串行端口: COM9

通信速率: 19200

校验方式: 无

打开 关闭

传感器地址设置

传感器【1#】地址: 1

传感器【2#】地址: 2

传感器【3#】地址: 0

传感器【4#】地址: 0

传感器【5#】地址: 0

传感器【6#】地址: 0

提示: 地址可为0,但不能存在重复的非0项!

修改

通信与采集设置

总线读写超时: 200 ms

单位轮询间隔: 500 ms

趋势记录间隔: 1 s

查找 调整

传感器接线图

【稳态结果】

	X	Y
加速度:	0.00	0.00
速度:	0.00	0.00
位移:	0	0
温度:	-	-

最高阶能量: 0.00 m/ss

3.0X转速处: 0.00 mm/s

4.0X转速处: 0.00 mm/s

5.0X转速处: 0.00 mm/s

6.0X转速处: 0.00 mm/s

温度(°C)

加速度(m/ss)

速度(mm/s)

位移(um)

2023-09-11 15:04:55 2023-09-11 15:07:44 2023-09-11 15:10:33 2023-09-11 15:13:22 2023-09-11 15:16:11 2023-09-11 15:19:00

范围 显示 重绘 图片 数据

传感器【1】 传感器【2】 传感器【3】 传感器【4】 传感器【5】 传感器【6】 Modbus消息 长时数据记录

三轴振动温度智能传感器 V2.9

串口设置

串行端口: COM9

通信速率: 19200

校验方式: 无

打开 关闭

传感器地址设置

传感器【1#】地址: 1

传感器【2#】地址: 2

传感器【3#】地址: 0

传感器【4#】地址: 0

传感器【5#】地址: 0

传感器【6#】地址: 0

提示: 地址可为0,但不能存在重复的非0项!

修改

通信与采集设置

总线读写超时: 200 ms

单位轮询间隔: 500 ms

趋势记录间隔: 1 s

查找 调整

传感器接线图

【稳态结果】

	X	Y
加速度:	0.00	0.00
速度:	0.00	0.00
位移:	0	0
温度:	-	-

最高阶能量: 0.00 m/ss

3.0X转速处: 0.00 mm/s

4.0X转速处: 0.00 mm/s

5.0X转速处: 0.00 mm/s

6.0X转速处: 0.00 mm/s

温度(°C)

加速度(m/ss)

速度(mm/s)

位移(um)

2023-09-11 15:04:55 2023-09-11 15:08:30 2023-09-11 15:12:05 2023-09-11 15:15:40 2023-09-11 15:19:15 2023-09-11 15:22:50

范围 显示 重绘 图片 数据

传感器【1】 传感器【2】 传感器【3】 传感器【4】 传感器【5】 传感器【6】 Modbus消息 长时数据记录