# ВИБРОМЕТР ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЙ ЦИФРОВОЙ ZET 139 USB

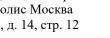
# РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

ЭТМС.402210.001-139 РЭ

## СОДЕРЖАНИЕ

| 1 НАЗНАЧЕНИЕ И ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ             | 3  |
|---|----|
| 2 КОМПЛЕКТНОСТЬ                                       | 5  |
| 3 ВНЕШНИЙ ВИД   | 6  |
| 4 ПОДГОТОВКА К РАБОТЕ                                 | 7  |
| 5 РАБОТА С ВИБРОПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕМ                      | 13 |
| 6 УСТАНОВКА ВИБРОПРЕОБРАЗОВАТЕЛЯ И ВАРИАНТЫ КРЕПЛЕНИЯ | 20 |
| ПРИЛОЖЕНИЕ А. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ              | 21 |
| ПРИЛОЖЕНИЕ Б. КАРТА РЕГИСТРОВ                         | 23 |
| ПРИЛОЖЕНИЕ В. РЕЖИМЫ РАБОТЫ СВЕТОДИОДНОЙ ИНДИКАЦИИ    | 25 |
| ПРИЛОЖЕНИЕ Г. ТЕРМИНЫ И ОПРЕДЕЛЕНИЯ                   | 26 |

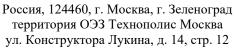














#### НАЗНАЧЕНИЕ И ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ 1

#### 1.1 Назначение вибропреобразователя

Виброметр интеллектуальный цифровой ZET 139 (вибропреобразователь) предназначен для измерения и преобразования ускорения, действующего на корпус устройства, в цифровой сигнал и дальнейшей передачи измеренных значений в цифровом виде. Вибропреобразователь представляет собой вибродатчик со встроенным трехосевым чувствительным элементом, осуществляющим преобразование постоянной составляющей ускорения в цифровой код по трем взаимно перпендикулярным осям X, Y и Z.

Вибропреобразователь ZET 139 применяется для непрерывного контроля состояния промышленного оборудования и выявления преждевременных неисправностей, таких как ранний выход из строя подшипника, дисбаланс, несоосность и другие.

Вибропреобразователь ZET 139 легко устанавливается на объект испытаний, не требуя подключения внешних первичных преобразователей. Компактное исполнение вибропреобразователя позволяет осуществлять контроль вибрации оборудования в наиболее труднодоступных точках.

Модификации вибропреобразователя ZET 139 приведены в Табл. 1.1.

Табл. 1.1 Модификации вибропреобразователя ZET 139

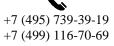
| <b>М</b> одификация<br>Диапазон                                | ZET 139A<br>ZET 139G           | ZET 139B<br>ZET 139H   | ZET 139C<br>ZET 139I     |
|--|--------------------------------|------------------------|--------------------------|
| Диапазон измерения мгновенного значения ускорения <sup>1</sup> | $\pm 72 \text{ m/c}^2$         | ±144 м/с <sup>2</sup>  | $\pm 360~\mathrm{m/c^2}$ |
| Диапазон измерения СКЗ виброускорения <sup>2</sup>             | от $0,1$ до $50 \text{ м/c}^2$ | от 0,1 до 100 м/ $c^2$ | от 0,1 до 250 м/ $c^2$   |
| Диапазон измерения СКЗ виброскорости <sup>3</sup>              | от 0,1 до 40 мм/с              | от 0,4 до 80 мм/с      | от 0,1 до 200 мм/с       |
| Диапазон измерения СКЗ виброперемещения <sup>4</sup>           | от 0,003 до 1 мм               | от 0,004 до 2 мм       | от 0,003 до 5 мм         |

<sup>&</sup>lt;sup>4</sup> Диапазон измерения СКЗ виброперемещения по трем взаимно перпендикулярным осям X, Y и Z на базовой частоте 20 Гц.













<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> Диапазон измерения мгновенных значений ускорения по трем взаимно перпендикулярным осям X, Y и Z на базовой частоте 160 Гц.

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup> Диапазон измерения СКЗ виброускорения по трем взаимно перпендикулярным осям X, Y и Z на базовой частоте 160 Ги.

<sup>&</sup>lt;sup>3</sup> Диапазон измерения СКЗ виброскорости по трем взаимно перпендикулярным осям X, Y и Z на базовой частоте 20 Гц.

Вибропреобразователь ZET 139 обеспечивает измерение и обработку следующих вибрационных характеристик:

- Линейное ускорение;
- СКЗ виброускорения;
- СКЗ виброскорости;
- СКЗ виброперемещения;
- Размах виброускорения;
- Размах виброперемещения;
- Размах виброскорости;
- Пик-фактор виброускорения;
- Пик-фактор виброскорости;
- Пик-фактор виброперемещения;
- Куртозис;
- Пиковое значение ускорения, скорости и перемещения;
- Модуль вектора виброускорения;
- Модуль вектора виброскорости;
- Модуль вектора виброперемещения;
- Фаза пикового вектора виброскорости:
- Температура.

#### 1.2 Условия эксплуатации

Вибропреобразователь ZET 139 имеет промышленное исполнение и предназначен для эксплуатации в жестких условиях, что позволяет применять в неблагоприятных условиях окружающей среды, выдерживая большие механические нагрузки и вибрации.

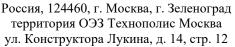
Условия эксплуатации ZET 139 представлены в Табл. 1.2.

Табл. 1.2 Условия эксплуатации ZET 139

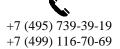
| Параметр                            | Значение                 |
|-------------------------------------|--------------------------|
| Температура окружающего воздуха, °С | -4070                    |
| Относительная влажность воздуха, %  | Не более 98 <sup>5</sup> |
| Атмосферное давление, мм. рт. ст.   | 495-800                  |

<sup>&</sup>lt;sup>5</sup> при температуре воздуха 35 °C.











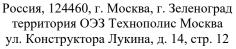


#### 2 КОМПЛЕКТНОСТЬ

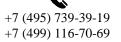
Комплектность поставки вибропреобразователя ZET 139 приведена в Табл. 2.1.

Табл. 2.1 Комплектность поставки ZET 139

| № | Наименование                                | Кол-во | Примечание |
|---|---|--------|------------|
| 1 | Виброметр интеллектуальный цифровой ZET 139 | 1 шт.  |            |
| 2 | Монтажная площадка под винт                 | 1 шт.  |            |
| 3 | Винт для крепления площадки M5×10           | 1 шт.  |            |
| 4 | Винт для крепления датчика к площадке M3×14 | 4 шт.  |            |
| 5 | Руководство по эксплуатации                 | 1 шт.  |            |
| 6 | Паспорт                                     | 1 шт.  |            |











# 3 ВНЕШНИЙ ВИД

#### 3.1 Внешний вид вибропреобразователя

Ha Рис. 3.1 вибропреобразователя **ZET** 139. представлен внешний вид Вибропреобразователь оснащается несъемным соединительным USB-кабелем ДЛЯ подключения датчика к компьютеру.



Рис. 3.1 Внешний вид вибропреобразователя ZET 139

#### 3.2 Габаритный чертеж вибропреобразователя

На Рис. 3.2 представлен габаритный чертеж вибропреобразователя ZET 139.

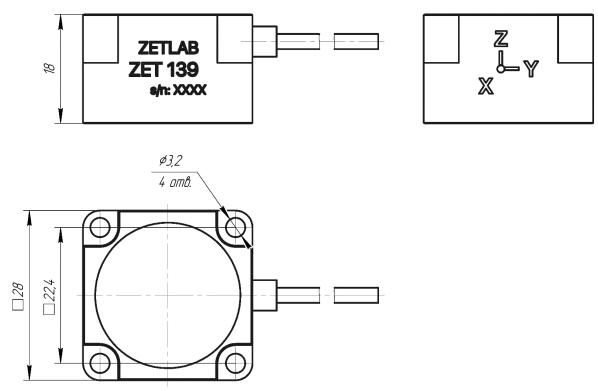
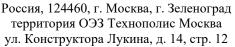
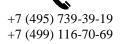


Рис. 3.2 Габаритный чертеж вибропреобразователя ZET 139















#### 4 ПОДГОТОВКА К РАБОТЕ

#### 4.1 Распаковывание

В случае транспортирования при отрицательной температуре, вибропреобразователь ZET 139 в упаковке необходимо выдержать в помещении при нормальных климатических условиях не менее 8 ч.

При распаковывании произвести внешний осмотр датчика, обратив внимание на отсутствие механических повреждений, а также проверить наличие эксплуатационной документации на устройство.

#### 4.2 Меры безопасности

К работе с модулем допускаются лица, изучившие данное руководство.

При работе и ежедневном обслуживании модуля необходимо соблюдать требования техники безопасности и следующие меры предосторожности:

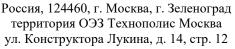
- По окончании работы отключить модуль от источника питания;
- Категорически запрещается работа с модулем, имеющими механические повреждения;

#### 4.3 Требования к компьютеру

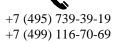
Программное обеспечение ZETLAB предназначено для использования на персональных компьютерах типа IBM PC Intel® Pentium®/Celeron®/ или совместимые с ними, работающих под управлением русскоязычной (локализованной), либо корректно русифицированной версии операционных систем:

- Microsoft® Windows® 7 32 разрядная с пакетом обновления SP1.
- Microsoft® Windows® 7 64 разрядная с пакетом обновления SP1.
- Microsoft® Windows® 8 32 разрядная.
- Microsoft® Windows® 8 64 разрядная.
- Microsoft® Windows® 8.1 32 разрядная.
- Microsoft® Windows® 8.1 64 разрядная.
- Microsoft® Windows® 10 32 разрядная.
- Microsoft® Windows® 10 64 разрядная.













Рекомендуемые параметры конфигурация компьютера для установки и запуска программного обеспечения *ZETLAB* и драйверов устройств:

- Двухъядерный процессор или более;
- Тактовая частота процессора не менее 1,6 ГГц;
- Оперативная память не менее 8 Гб;
- Свободное место на жестком диске не менее 20 Гб;
- Видеокарта с 3D-графическим ускорителем, поддержкой OpenGL, DirectX, не менее 1 Гб памяти;
  - Разрешение экрана не менее 1600×900;
  - Наличие манипулятора «мышь» или иного указательного устройства;
- Наличие стандартной клавиатуры или иного устройства ввода (сенсорный экран, графический планшет);
  - Интерфейс USB 2.0 для установки программного обеспечения.

#### 4.4 Установка программного обеспечения ZETLAB

Для установки программного обеспечения ZETLAB необходимо на компьютере запустить файл-установщик ZETLAB.msi (поставляется на USB флеш-накопителе) и следуя инструкциям установить  $\Pi O ZETLAB$  в директорию  $C:\ZETLab$ .

#### 4.5 Запуск панели управления ZETLAB

Для запуска панели управления ZETLAB необходимо активировать «ярлык» ZETLAB (Puc. 4.1), расположенный на рабочем столе OC Windows.



Рис. 4.1 Внешний вид «иконки» ZETLAB

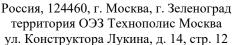
В верхней части экрана откроется панель управления ZETLAB (Puc. 4.2).



Панель управления *ZETLAB* разбита на разделы. Для выбора программы следует активировать название соответствующего раздела панели управления *ZETLAB* и из развернувшегося списка выбрать необходимую программу.

Для работы с программами, входящими в состав ПО ZETLAB, необходимо вставить в любой незадействованный USB-порт компьютера аппаратный ключ ZETKey с соответствующей программной лицензией.













#### 4.6 Получение справочной информации

В любой момент работы с программным обеспечением *ZETLAB* можно воспользоваться справочной информацией по работе с ним. Для доступа к справочной информации (находясь в окне той из программ, по которой необходимо получить справочную информацию) следует активировать на клавиатуре клавишу <F1>.

#### 4.7 Настройка пользовательских директорий

Программному обеспечению *ZETLAB* требуется для работы несколько директорий на диске компьютера, при этом часть из директорий определяются программным обеспечением и не могут быть изменены пользователем, а часть из директорий доступны для изменения.

Для изменения доступны директории, в которых будут располагаться сигналы, сжатые сигналы, результаты обработки и файлы конфигурации.

Для определения пользовательских директорий на диске компьютера следует создать (в случае отсутствия необходимых) пользовательские директории, после чего в программном обеспечении настроить пути конфигурации к ним.

Для настройки путей конфигурации, в «Панели управления *ZETLAB»* (*Puc. 4.2*) необходимо активировать раздел с логотипом «*ZETLAB»* (на панели слева) и в открывшемся окне «Главное меню панели управления» (*Puc. 4.3*) активировать панель «Пути конфигурации пользователя».

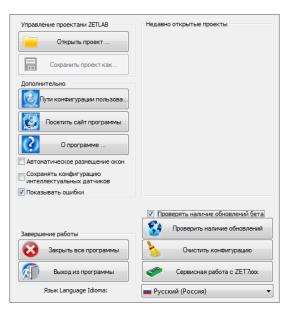
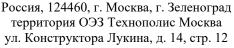


Рис. 4.3 Главное меню панели управления ZETLAB

В открывшемся окне «Настройка путей конфигурации» (*Puc. 4.4*) для каждой определяемой пользователем директории последовательно активировать панель «——»,













соответствующую виду сохраняемых данных (сигналы, сжатые сигналы, результаты обработки, файлы конфигурации) и в открывшемся окне «Выбор директории» назначить требуемый путь конфигурации, после чего активировать «Применить».

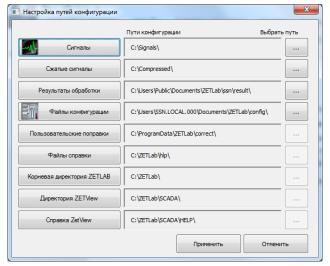


Рис. 4.4 Окно «Настройка путей конфигурации»

#### 4.8 Индикатор состояния подключенных устройств

Индикатор состояния подключенных устройств расположен справа на панели *ZETLAB*.

В зависимости от результатов непрерывной диагностики состояния подключенных аппаратных средств производства ООО «ЭТМС» индикатор может находиться в одном из трех состояний индикации:

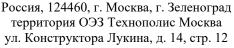


Индикатор находится в состоянии *Штатный режим* в случае, если программное обеспечение не диагностирует каких-либо нарушений в работе аппаратных средств и конфигурирования настроек программного обеспечения.

В случаях, когда программное обеспечение диагностирует некритичные нарушения в работе одного или несколько устройств либо конфигурации настроек, индикатор переводится в состояние «Предупреждение», а в случаях критичных нарушений – в состояние «Ошибка».

Для перехода к информации о причинах диагностируемых нарушений необходимо активировать панель с символом индикатора состояние подключенных устройств, при этом















откроется соответствующее окно с описанием вида зарегистрированной ошибки (Рис. 4.5).



**Внимание!** Прежде чем продолжить работу с программным обеспечением ZETLAB следует принять меры по устранению причин, приводящих к диагностируемой ошибке.

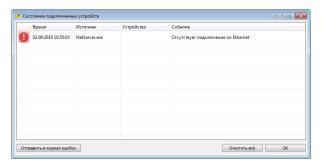


Рис. 4.5 Окно «Состояние подключенных устройств»

Для получения дополнительной информации вызовите правой кнопкой манипулятора «мышь» панель меню ( $Puc.\ 4.6$ ) и активируйте строку «Помощь».

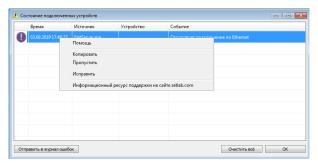


Рис. 4.6 Окно «Состояние подключенных устройств» с панелью меню

В открывшемся справочном окне (*Puc. 4.7*) воспользуйтесь информацией о необходимых мерах по устранению диагностируемой ошибки.

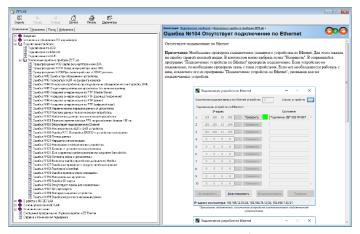
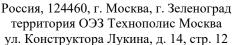


Рис. 4.7 Окно справочной информации

Если причина диагностированного нарушения была связана с периодом настройки или с этапом подключения аппаратуры и в настоящий момент уже устранена, то после активации













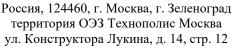
кнопки «Очистить все» в окне «Состояние подключенных устройств» (*Puc. 4.5*) индикатор состояния подключенных устройств перейдет в состояние «*Штатный режим»* (отсутствие ошибок). Если причина возникновения ошибки не была устранена индикатор состояния подключенных устройств вновь начнет индицировать состояние «*Ошибка*».

#### 4.9 Закрытие программ ZETLAB

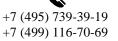
Для закрытия сразу всех программ, запущенных с помощью панели ZETLAB необходимо в окне «Главное меню панели управления» ( $Puc.\ 4.3$ ) активировать кнопку « $3aкрыть\ все$  программы» при этом сама панель ZETLAB остается активной.

#### 4.10 Закрытие панели ZETLAB

Для закрытия панели управления *ZETLAB* необходимо в окне «Главное меню панели управления» (*Puc. 4.3*) активировать кнопку *«Выход из программы»* при этом происходит закрытие как самой панели управления *ZETLAB*, так и всех запущенных программ ZETLAB.











#### **5** РАБОТА С ВИБРОПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕМ

На компьютере, на котором будут производиться работы с вибропреобразователем ZET 139, должна быть установлена операционная система Windows, а также установлено и запущено программное обеспечение ZETLAB.

#### 5.1 Подключение вибропреобразователя к компьютеру

Перед началом работы подключить вибропреобразователь ZET 139 к компьютеру по интерфейсу USB.

Запустить панель управления ZETLAB, активировав «ярлык» ZETLAB, расположенный на рабочем столе ОС Windows.

Из меню «Сетевые программы» панели ZETLAB активировать программу «Подключение устройств». В открывшемся окне в поле «Дополнительные устройства» отобразится вибропреобразователь ZET 139. Нажатием правой клавиши мыши по наименование модуля вызвать контекстное меню и выполнить команду «Задействовать» (*Puc. 5.1*).

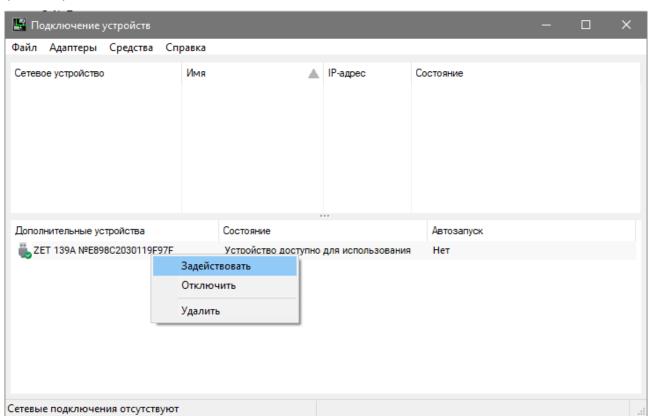
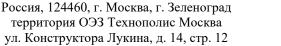


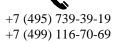
Рис. 5.1 Окно программы «Подключение устройств по Ethernet»

Дождаться окончания процесса инициализации подключения, после чего закрыть окно программы «Подключение устройств по Ethernet».













#### 5.2 Настройка параметров вибропреобразователя

Из меню «Сервисные» панели ZETLAB активировать программу «Диспетчер устройств». (*Puc. 5.2*).

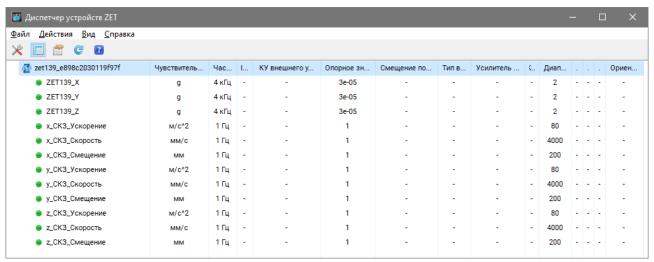


Рис. 5.2 Окно программы «Диспетчер устройств»

Двойным кликом левой клавиши мыши по наименованию вибропреобразователя ZET 139 зайти в меню свойства устройства (*Puc. 5.3*). Открывшееся окно «Свойства ZET 139» состоит из нескольких вкладок, информация о параметрах, содержащихся в каждой из вкладок приведена в разделах 5.2.1-5.2.3.

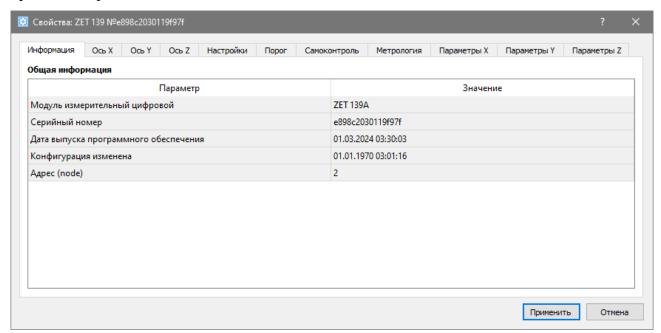
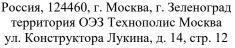


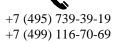
Рис. 5.3 Окно «Свойства ZET 139»



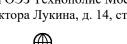


zetlab.com









#### 5.2.1 Вкладка «Информация»

На Рис. 5.4 приведен пример вкладки «Информация», а в Табл. 5.1 - информация о параметрах.

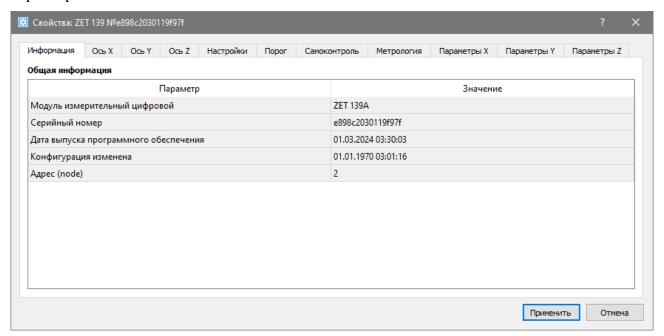
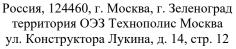


Рис. 5.4 Вкладка «Информация»

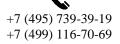
Табл. 5.1 Параметры вкладки «Информация»

| Параметр                              | Возможность изменения | Допустимые<br>значения | Описание   |
|---------------------------------------|-----------------------|------------------------|--|
| Модуль измерительный цифровой         | _                     | ZET 139                | Данный параметр отображает наименование устройства.  |
| Серийный<br>номер                     | _                     | _                      | Данный параметр отображает серийный номер устройства, присваиваемый на этапе изготовления. |
| Дата выпуска программного обеспечения | -                     | -                      | Указывается дата выпуска текущей версии программного обеспечения датчика.                  |
| Конфигурация<br>изменена              | _                     | -                      | Указывается дата внесения последних изменений в конфигурацию датчика.                      |
| Адрес (node)                          | _                     | 263                    | Адрес измерительного канала датчика.   |













#### 5.2.2 Вкладки «Ось X», «Ось Y», «Ось Z»

В меню «Свойства» ZET 139 представлено три идентичные вкладки с названиями «Ось X», «Ось Y», «Ось Z» для каждого из трех измерительных каналов. Каждая из вкладок несет информацию по выбранному измерительному каналу.

На Рис. 5.5 приведен пример вкладки «Ось X», а в Табл. 5.2 - информация о параметрах.

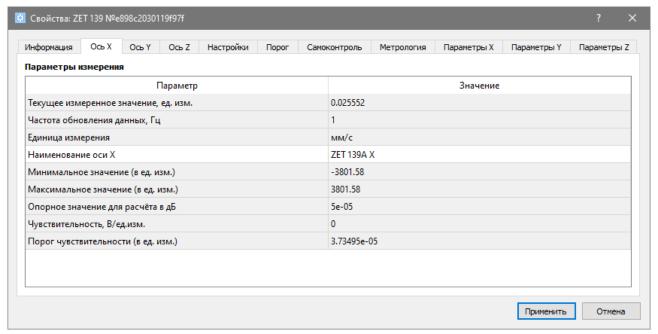
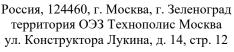


Рис. 5.5 Вкладка «Ось Х»

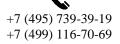
Табл. 5.2 Параметры вкладок «Ось X», «Ось Y», «Ось Z»

| Параметр                              | Возможность<br>изменения | Допустимые<br>значения                           | Описание   |
|---------------------------------------|--------------------------|--|--|
| Текущее измеренное значение, ед. изм. | -                        | В пределах<br>диапазона<br>измерений             | Отображает измеренное вибропреобразователем значение по данному каналу, зафиксированное на момент открытия вкладки.                    |
| Частота обновления данных, Гц         | -                        | -  | Соответствует текущей частоте обновления данных по каналу.   |
| Единица<br>измерения                  | Ι                        | g<br>м/c2<br>мм/с                                | Соответствует текущей единице измерений. Зависит от значения, установленного для параметра «Единица измерения» во вкладке «Настройки». |
| Наименован ие оси                     | Да                       | Любая последовательн ость символов (не более 32) | Назначается произвольно. Рекомендуется для первого канала назначать имя с символом «Х», для второго - «Y», для третьего – «Z».         |







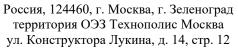




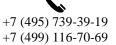


| 1 | 7 |  |
|---|---|--|
|   |   |  |

| Параметр                         | Возможность<br>изменения | Допустимые<br>значения | Описание   |
|----------------------------------|--------------------------|------------------------|--|
| Минимальн ое значение ед. изм.   |                          | -                      | В ячейке отображается минимально возможное значение, которое может быть измерено датчиком по данному каналу. Параметр зависит от измеряемой физической величины. |
| Максимальн ое значение ед. изм.  |                          | _                      | В ячейке отображается максимально возможное значение, которое может быть измерено датчиком по данному. Параметр зависит от измеряемой физической величины.       |
| Опорное значение для расчета, дБ | _                        | -                      | Отображается опорное значение необходимое для пересчета измеренного значения в дБ.   |
| Чувствитель ность, В/ед. изм.    | _                        | -                      | Отображается значение чувствительности.  |
| Порог чувствитель ности ед. изм. | _                        | _                      | Параметр указывает на минимальное возможное регистрируемое значение.   |











#### 5.2.3 Вкладка «Настройки»

На Рис. 5.6 приведен пример вкладки «Настройки», а в Табл. 5.3 - информация о параметрах.

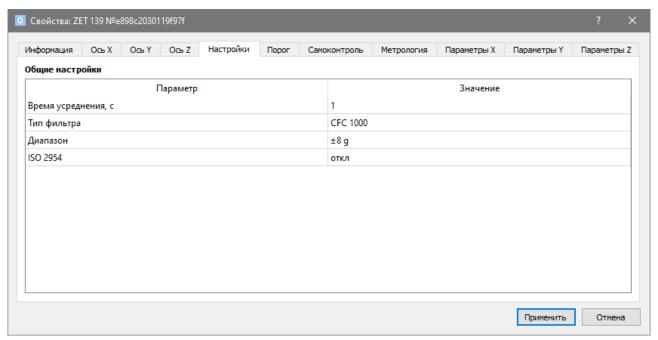
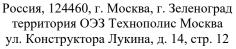


Рис. 5.6 Вкладка «Настройки»

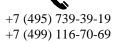
Табл. 5.3 Параметры вкладки «Настройки»

| Параметр               | Возможность<br>изменения | Допустимые<br>значения                   | Описание   |
|------------------------|--------------------------|--|--|
| Время<br>усреднения, с | Да                       | 0,1<br>1                                 | Выдаваемое датчиком значение, усредненное за установленный период времени.   |
| Тип фильтра            | Да                       | CFC 1000<br>CFC 600<br>CFC 180<br>CFC 60 | Фильтр накладывает на сигнал выбранную частотную коррекцию в соответствии с ИСО 6487.  |
| Диапазон               | Да                       | -  | Диапазон измерения датчиком линейного ускорения. Допустимые значения параметра зависит от модификации датчика ZET 139 (см. Табл. 1.1). |
| ISO 2954               | Да                       | откл<br>вкл                              | Параметр накладывает на сигнал частотную коррекцию ФВЧ в соответствии с ISO 2954.  |













#### 5.3 Конфигурирование вибропреобразователей ZET 139

При конфигурировании вибропреобразователя во вкладках «Ocь X», «Ocь Y» и «Ocь Z» измените название (при необходимости) на удобные вам (например, на ассоциируемое с местом расположения датчика).

Во вкладке «Настройки» выберите требуемые время усреднения, тип фильтра и диапазон измерения.

После внесения изменений необходимо активировать кнопку «Применить».

#### 5.4 Список основных программ ZETLAB для работы с ZET 139

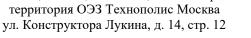
Для того чтобы произвести регистрацию, анализ и обработку временных реализаций зарегистрированных сигналов следует воспользоваться следующими программами из состава ПО ZETLAB:

- 1. «Вольтметр переменного тока» (панель ZETLAB, раздел «Измерение»);
- 2. «Виброметр» (панель ZETLAB, раздел «Измерение»);
- 3. «Многоканальный осциллограф» (панель ZETLAB, раздел «Отображение»);
- 4. «Универсальный осциллограф» (панель ZETLAB, раздел «Отображение»);
- 5. «Запись сигналов» (панель ZETLAB, раздел «Регистрация»);
- 6. «Воспроизведение сигналов» (панель ZETLAB, раздел «Регистрация»);
- 7. «Просмотр трендов» (панель ZETLAB, раздел «Отображение»);
- 8. «Узкополосный спектр» (панель ZETLAB, раздел «Анализ сигналов»);
- 9. «Взаимный узкополосный спектр» (панель ZETLAB, раздел «Анализ сигналов»).

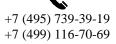
**Примечание:** для доступа к справочной информации (находясь в окне той из программ, по которой требуется получить справочную информацию) следует активировать на клавиатуре клавишу  $\langle FI \rangle$ .















#### 6 УСТАНОВКА ВИБРОПРЕОБРАЗОВАТЕЛЯ И ВАРИАНТЫ КРЕПЛЕНИЯ

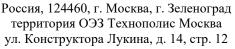
Точки установки вибропреобразователя ZET 139 выбираются исходя из требований соответствующих стандартов для данного класса машин и технологического оборудования. Общие требования к месту установки датчика изложены в ГОСТ ISO 10816-1-97 п.4.2.

Вибропреобразователь ZET 139 представляет собой вибродатчик со встроенным трехосевым чувствительным элементом, осуществляющим измерение ускорения по трем взаимно перпендикулярным осям X, Y и Z. При установке вибропреобразователя на объект испытаний следует обратить внимание на направления осей вибрации датчика, маркировка которых указана на корпусе вибропреобразователя.

Вибропреобразователь ZET 139 имеет следующие варианты крепления:

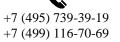
#### Стандартная комплектация Каждый датчик имеет в комплекте поставки: • монтажная площадка под винт (1 шт.); Площадка под винт для крепления площадки винт (M5×10 - 1 шт.);винты для крепления датчика к площадке (М3×14 - 4 шт.). Размер монтажной площадки (Д×Ш×В): $28 \times 28 \times 5$ MM. Дополнительная комплектация По Заказчика запросу возможна Площадка с комплектация монтажной площадки с магнитом магнитом для крепления датчика (тип 1) плоской поверхности. Размер монтажной площадки (Д×Ш×В): $28 \times 28 \times 5$ mm. Дополнительная комплектация запросу Заказчика возможна Площадка с комплектация монтажной площадки с магнитом магнитом для крепления датчика к трубе. (тип 2) Размер монтажной площадки (Д×Ш×В): 28×28×8 mm.





zetlab.com





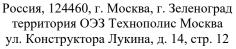




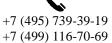
#### ПРИЛОЖЕНИЕ А. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

|   | Наименование                           | Значение                                     |          |          |                  |
|---|--|--|----------|----------|------------------|
| № | характеристики                         | ZET 139A                                     | ZET      | 139B     | ZET 139C         |
|   | марактернетики                         | ZET 139G                                     | ZET      | 139H     | ZET 139I         |
|   | МЕТРОЛО                                | ГИЧЕСКИЕ ХАРАЬ                               | КТЕРИСТ  | ТИКИ     |                  |
|   |  |  |          | рение    |                  |
| 1 | Измеряемая физическая                  |  |          | корость  |                  |
| 1 | величина                               |  |          | емещение |                  |
|   |  |  |          | ратура   |                  |
| 2 | Количество осей                        |  |          | Y, Z)    |                  |
|   |  | диапазон измере                              |          |          | 2.00             |
|   | Мгновенное ускорение (м/с²)            | ±72  |          | 144      | ±360             |
|   | СКЗ виброускорения (м/c <sup>2</sup> ) | от 0,1 до 50                                 |          | до 100   | от 0,1 до 250    |
|   | СКЗ виброскорости (мм/с)               | от 0,1 до 40                                 |          | 4 до 80  | от 0,1 до 200    |
|   | СКЗ виброперемещения (мм)              | от 0,003 до 1                                | от 0,0   | 04 до 2  | от 0,003 до 5    |
|   | Диапазон рабочих частот, Гц            |  |          |          |                  |
|   | (при измерении мгновенных              |  | от 0,1 , | до 1000  |                  |
|   | значений ускорения)                    |  |          |          |                  |
| 3 | Диапазон рабочих частот, Гц            |  |          |          |                  |
|   | (при измерении СКЗ                     | от 10 до 1000                                |          |          |                  |
|   | виброускорения)                        |  |          |          |                  |
|   | Диапазон рабочих частот, Гц            | 10 4000                                      |          |          |                  |
|   | (при измерении СКЗ                     | от 10 до 1000                                |          |          |                  |
|   | виброскорости)                         |  |          |          |                  |
|   | Диапазон рабочих частот, Гц            | 10 200                                       |          |          |                  |
|   | (при измерении СКЗ                     | от 10 до 200                                 |          |          |                  |
|   | виброперемещения)                      |  | 40       | +70      |                  |
| - | Температура (°С)                       |  |          | до +70   |                  |
|   | П                                      | погрешность изме                             |          |          |                  |
|   | Доверительные границы                  | для модифика                                 |          |          | модификаций:     |
|   | основной относительной                 | ZET139A, ZET139B,                            | ZE1139C  | ZE1139G, | ZE1139H, ZE1139I |
|   | погрешности измерений при              |  |          |          |                  |
| 4 | доверительной вероятности 0,95         |  |          |          |                  |
|   | - ускорения                            | ± 4 % ± 6 %                                  |          |          | ± 6 %            |
|   | - виброускорения                       |  |          |          | ± 6 %            |
|   | - виброскорости                        | ± 4 % ± 6 %                                  |          |          |                  |
|   | - виброперемещения                     | ± 10 % ± 10 %                                |          |          |                  |
| 5 | Фильтры                                | ISO 6487:2015 CFC60, CFC180, CFC600, CFC1000 |          |          | C600, CFC1000    |
|   | Фильтр для расчета                     |  |          |          |                  |
| 6 | параметров вибрации согласно           |  |          |          |                  |
|   | ΓΟCT ISO 2954-2014                     |  |          |          |                  |





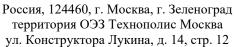




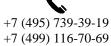


|    | П                            |  | Значение                        |                   |  |
|----|------------------------------|--|---------------------------------|-------------------|--|
| №  | Наименование                 | ZET 139A   | ZET 139B                        | ZET 139C          |  |
|    | характеристики               | ZET 139G   | ZET 139H                        | ZET 139I          |  |
|    | 1                            | ВЫДАВАЕМЫЕ ЗН.   |                                 | 221 1371          |  |
|    | Мгновенные значения по       |  | отном диапазоне DC-             | 1200 Гц или после |  |
|    | одной оси (X, Y, Z)          | фильтров   |                                 |                   |  |
|    |                              | 1) Линейное ускоре   | ние (среднее постоян            | ное), g           |  |
|    |                              |  | ние (среднее постоян            |                   |  |
|    |                              | 3) СКЗ виброускоре   |                                 | ,,                |  |
|    |                              | 4) СКЗ виброускоре   |                                 |                   |  |
|    |                              | 5) СКЗ виброскорос   |                                 |                   |  |
|    |                              | 6) СКЗ вибропереме   | ещения, мм                      |                   |  |
|    |                              | 7) Размах ускорения  | ı, g                            |                   |  |
|    |                              | 8) Размах ускорения  | $I, M/c^2$                      |                   |  |
| 7  |                              | 9) Размах скорости,  | MM/c                            |                   |  |
|    | Попомотрум на росум соду     | 10) Размах перемещ   |                                 |                   |  |
|    | Параметры по всем осям       | 11) Пик-фактор уско  | орения                          |                   |  |
|    |                              | 12) Пик-фактор ској  |                                 |                   |  |
|    |                              | 13) Пик-фактор пере  |                                 |                   |  |
|    |                              | 14) Пиковое значені  |                                 |                   |  |
|    |                              | 15) Пиковое значені  |                                 |                   |  |
|    |                              | 16) Куртозис линей:  |                                 |                   |  |
|    |                              | 17) Модуль вектора ускорения                                     |                                 |                   |  |
|    |                              | 18) Модуль вектора виброскорости                                 |                                 |                   |  |
|    |                              | 19) Модуль вектора виброперемещения                              |                                 |                   |  |
|    |                              | 20) Фаза пикового в  | ектора виброскорост             | И                 |  |
| 0  | Встроенный датчик            |  | Есть                            |                   |  |
| 8  | температуры                  | (значение вычитывается из регистра по протокол                   |                                 |                   |  |
|    |                              | Моdbus RTU)           Меандр на частоте 40-100 Гц для снятия АЧХ |                                 |                   |  |
| 9  | Conservation                 |  |                                 |                   |  |
| 9  | Самоконтроль                 |  | цение по статике кон            | •                 |  |
|    | ТЕХНИ                        | <u> </u>   | Проверка разрядност<br>ЕРИСТИКИ | И                 |  |
|    | Частота передачи мгновенных  |  |                                 |                   |  |
| 10 | значений ускорения           |  | 4 кГц по одной оси              |                   |  |
|    | Частота обновления           | 1.7. (   |                                 | 4                 |  |
| 11 | результатов в режиме расчета |  | при времени усреднен            |                   |  |
|    | параметров                   | 101ц (п  | ри времени усреднен             | ия 0,1 с)         |  |
| 12 | Тип датчика                  | встрое   | енный MEMS акселер              | рометр            |  |
| 13 | Интерфейс передачи данных    |  | USB                             |                   |  |
| 14 | Протокол обмена              |  | Modbus RTU                      |                   |  |
|    |                              | АЦИОННЫЕ ХАРА  |                                 |                   |  |
| 15 | Питание устройства           |  | 5 B                             |                   |  |
| 16 | Мощность потребления         |  | 0,5 Вт                          |                   |  |
| 17 | Защита от переполюсовки      |  | есть                            |                   |  |
| 18 | Степень защиты               |  | IP67                            |                   |  |
| 19 | Габаритные размеры           |  | 28×28×18 мм                     |                   |  |
| 20 | Macca                        |  | 90 г                            |                   |  |
| 21 | Температурный диапазон       |  | от -40 до +70 °C                |                   |  |
|    | эксплуатации                 |  |                                 |                   |  |









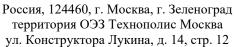




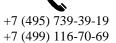
#### ПРИЛОЖЕНИЕ Б. КАРТА РЕГИСТРОВ

| Регистр<br>(dec) | Регистр<br>(hex)                          | Тип   | Описание   |  |  |  |  |
|------------------|---|-------|--|--|--|--|--|
|                  | Результаты вычисления параметров по оси X |       |  |  |  |  |  |
| 55556            | 0xD904                                    | float | Линейное ускорение оси X, g                              |  |  |  |  |
| 55558            | 0xD906                                    | float | Линейное ускорение оси X, м/с <sup>2</sup>               |  |  |  |  |
| 55560            | 0xD908                                    | float | СКЗ виброускорения оси X, g                              |  |  |  |  |
| 55562            | 0xD90A                                    | float | СКЗ виброускорения оси Х, м/с2                           |  |  |  |  |
| 55564            | 0xD90C                                    | float | СКЗ виброскорости оси Х, мм/с                            |  |  |  |  |
| 55566            | 0xD90E                                    | float | СКЗ виброперемещения оси Х, мм                           |  |  |  |  |
| 55568            | 0xD910                                    | float | Размах виброускорения оси X, g                           |  |  |  |  |
| 55570            | 0xD912                                    | float | Размах виброускорения оси X, м/с <sup>2</sup>            |  |  |  |  |
| 55572            | 0xD914                                    | float | Размах виброскорости оси X, мм/с                         |  |  |  |  |
| 55574            | 0xD916                                    | float | Размах виброперемещения оси X, мм                        |  |  |  |  |
| 55576            | 0xD918                                    | float | Пиковое значение виброускорения оси X, g                 |  |  |  |  |
| 55578            | 0xD91A                                    | float | Пиковое значение виброускорения оси X, м/с <sup>2</sup>  |  |  |  |  |
| 55580            | 0xD91C                                    | float | Пиковое значение виброскорости оси X, мм/с               |  |  |  |  |
| 55582            | 0xD91E                                    | float | Пиковое значение виброперемещения оси X, мм              |  |  |  |  |
| 55584            | 0xD920                                    | float | Пик-фактор виброускорения оси X                          |  |  |  |  |
| 55586            | 0xD922                                    | float | Пик-фактор виброускорения оси X                          |  |  |  |  |
| 55588            | 0xD924                                    | float | Пик-фактор виброскорости оси X                           |  |  |  |  |
| 55590            | 0xD926                                    | float | Пик-фактор виброперемещения оси X, м/с <sup>2</sup>      |  |  |  |  |
| 55592            | 0xD928                                    | float | Куртозис оси Х   |  |  |  |  |
| 55594            | 0xD92A                                    | float | $\Phi$ аза пикового вектора виброскорости оси $X,^\circ$ |  |  |  |  |
| 55596            | 0xD92C                                    | float | Асимметрия оси X   |  |  |  |  |
|                  |   | Pes   | ультаты вычисления параметров по оси Ү                   |  |  |  |  |
| 55684            | 0xD984                                    | float | Линейное ускорение оси Y, g                              |  |  |  |  |
| 55686            | 0xD986                                    | float | Линейное ускорение оси Y, м/с <sup>2</sup>               |  |  |  |  |
| 55688            | 0xD988                                    | float | СКЗ виброускорения оси Y, g                              |  |  |  |  |
| 55690            | 0xD98A                                    | float | СКЗ виброускорения оси Y, м/с <sup>2</sup>               |  |  |  |  |
| 55692            | 0xD98C                                    | float | СКЗ виброскорости оси Y, мм/с                            |  |  |  |  |
| 55694            | 0xD98E                                    | float | СКЗ виброперемещения оси Y, мм                           |  |  |  |  |
| 55696            | 0xD990                                    | float | Размах виброускорения оси Y, g                           |  |  |  |  |
| 55698            | 0xD992                                    | float | Размах виброускорения оси Y, м/с <sup>2</sup>            |  |  |  |  |
| 55700            | 0xD994                                    | float | Размах виброскорости оси Y, мм/с                         |  |  |  |  |
| 55702            | 0xD996                                    | float | Размах виброперемещения оси Y, мм                        |  |  |  |  |
| 55704            | 0xD998                                    | float | Пиковое значение виброускорения оси Y, g                 |  |  |  |  |
| 55706            | 0xD99A                                    | float | Пиковое значение виброускорения оси Y, м/с <sup>2</sup>  |  |  |  |  |
| 55708            | 0xD99C                                    | float | Пиковое значение виброскорости оси Y, мм/с               |  |  |  |  |
| 55710            | 0xD99E                                    | float | Пиковое значение виброперемещения оси Y, мм              |  |  |  |  |









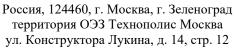




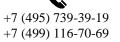
zetlab.com

| Регистр<br>(dec)                          | Регистр<br>(hex) | Тип   | Описание  |  |  |  |
|---|------------------|-------|---|--|--|--|
| 55712                                     | 0xD9A0           | float | Пик-фактор виброускорения оси Ү                         |  |  |  |
| 55714                                     | 0xD9A2           | float | Пик-фактор виброускорения оси Ү                         |  |  |  |
| 55716                                     | 0xD9A4           | float | Пик-фактор виброскорости оси Ү                          |  |  |  |
| 55718                                     | 0xD9A6           | float | Пик-фактор виброперемещения оси Y, м/с <sup>2</sup>     |  |  |  |
| 55720                                     | 0xD9A8           | float | Куртозис оси Ү  |  |  |  |
| 55722                                     | 0xD9AA           | float | Фаза пикового вектора виброскорости оси Y, °            |  |  |  |
| 55724                                     | 0xD9AC           | float | Асимметрия оси Ү  |  |  |  |
| Результаты вычисления параметров по оси Z |                  |       |   |  |  |  |
| 55812                                     | 0xDA04           | float | Линейное ускорение оси Z, g                             |  |  |  |
| 55814                                     | 0xDA06           | float | Линейное ускорение оси Z, м/с <sup>2</sup>              |  |  |  |
| 55816                                     | 0xDA08           | float | СКЗ виброускорения оси Z, g                             |  |  |  |
| 55818                                     | 0xDA0A           | float | СКЗ виброускорения оси Z, м/с <sup>2</sup>              |  |  |  |
| 55820                                     | 0xDA0C           | float | СКЗ виброскорости оси Z, мм/с                           |  |  |  |
| 55822                                     | 0xDA0E           | float | СКЗ виброперемещения оси Z, мм                          |  |  |  |
| 55824                                     | 0xDA10           | float | Размах виброускорения оси Z, g                          |  |  |  |
| 55826                                     | 0xDA12           | float | Размах виброускорения оси Z, м/с <sup>2</sup>           |  |  |  |
| 55828                                     | 0xDA14           | float | Размах виброскорости оси Z, мм/с                        |  |  |  |
| 55830                                     | 0xDA16           | float | Размах виброперемещения оси Z, мм                       |  |  |  |
| 55832                                     | 0xDA18           | float | Пиковое значение виброускорения оси Z, g                |  |  |  |
| 55834                                     | 0xDA1A           | float | Пиковое значение виброускорения оси Z, м/с <sup>2</sup> |  |  |  |
| 55836                                     | 0xDA1C           | float | Пиковое значение виброскорости оси Z, мм/с              |  |  |  |
| 55838                                     | 0xDA1E           | float | Пиковое значение виброперемещения оси Z, мм             |  |  |  |
| 55840                                     | 0xDA20           | float | Пик-фактор виброускорения оси Z                         |  |  |  |
| 55842                                     | 0xDA22           | float | Пик-фактор виброускорения оси Z                         |  |  |  |
| 55844                                     | 0xDA24           | float | Пик-фактор виброскорости оси Z                          |  |  |  |
| 55846                                     | 0xDA26           | float | Пик-фактор виброперемещения оси Z, м/с <sup>2</sup>     |  |  |  |
| 55848                                     | 0xDA28           | float | Куртозис оси Z  |  |  |  |
| 55850                                     | 0xDA2A           | float | Фаза пикового вектора виброскорости оси Z, °            |  |  |  |
| 55852                                     | 0xDA2C           | float | Асимметрия оси Z  |  |  |  |











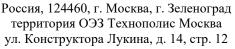


## ПРИЛОЖЕНИЕ В. РЕЖИМЫ РАБОТЫ СВЕТОДИОДНОЙ ИНДИКАЦИИ

В таблице В1 представлена информацию о режимах работы светодиодной индикации, расположенной на корпусе вибропреобразователя ZET 139. В зависимости от совместных режимов работы синего и зеленого светодиодов существует возможность контролировать состояние устройства и диагностировать неисправности.

Таблица В1 Состояние светодиодной индикации

| Состояние<br>индикации                    | Форма индикации<br>в течении 2-х секунд | Описание работы светодиодной индикации                                   |
|---|---|--|
| Выделение<br>устройства или<br>сохранение | 1 2                                     | Синий – горит постоянно<br>Зеленый – горит постоянно                     |
| Ошибка (нет связи или неисправный датчик) | 1 2                                     | Синий – горит постоянно<br>Зеленый – горит 500 мс за 1 секунду           |
| Заводские настройки (адрес 2)             | 1 2                                     | Синий – горит постоянно<br>Зеленый – горит 100 мс за 2 секунды           |
| Скрытый протокол (только для RS- 485)     | 1 2                                     | Синий – горит 500 мс за 1 секунду<br>Зеленый – горит 100 мс за 2 секунды |
| Штатный режим                             | 1 2                                     | Синий – горит 100 мс за 2 секунды<br>Зеленый – горит 100 мс за 2 секунды |











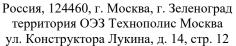
## ПРИЛОЖЕНИЕ Г. ТЕРМИНЫ И ОПРЕДЕЛЕНИЯ

В таблице Г1 представлено описание встречающихся в документе терминов.

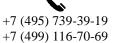
Таблица Г1 Описание терминов

| Термин     | Описание  |  |
|------------|---|--|
| Куртозис   | Определяет степень отклонения случайного сигнала от нормального распределения Гаусса. Чем выше значение куртозиса, тем большие «выбросы» присутствуют в сигнале при том же СКЗ сигнала.  Том же СКЗ сигнала.                |  |
| Пик-фактор | Отношение максимальной мощности сигнала к его средней мощности  Unux  Umakc  Umakc  Umuh  O   |  |
| СКЗ        | Среднеквадратичное значение   |  |
| CFC        | Фильтры, соответствующие частотным классам, могут быть применены к измерительному каналу контрольно-измерительных приборов при испытаниях на удар, проводимых на дорожных транспортных средствах по стандарту ISO 6487:2015 |  |
| CFC 60     | Частотный класс СFC 60       ************************************   |  |











| Термин   | Описание  |
|----------|---|
| CFC 180  | Частотный класс CFC 180  Почення пере СУД  Тумент пере СУД  В почення пер СУД  В почення пере СУД  В почення пер СУД  В поченн |
| CFC 600  | Частотный класс СFC 600  Поличения пол. СКИ  ТОВ  |
| CFC 1000 | Частотный класс CFC 1000  |

