MEMS数字气体模组臭氧

(型号: JED131-001)

使用说明书

版本号: 1.0

实施日期: 2022-07-04

威海精讯畅通电子科技有限公司

声明

本说明书版权属威海精讯畅通电子科技有限公司(以下称本公司)所有,未经书面许可,本说明书任何部分不得复制、翻译、存储于数据库或检索系统内,也不可以电子、翻拍、录音等任何手段进行传播。

感谢您使用精讯畅通科技的系列产品。为使您更好地使用本公司产品,减少因使用不当造成的产品故障,使用前请务必仔细阅读本说明书并按照所建议的使用方法进行使用。如果您不依照本说明书使用或擅自去除、拆解、更换传感器内部组件,本公司不承担由此造成的任何损失。

您所购买产品的颜色、款式及尺寸以实物为准。

本公司秉承科技进步的理念,不断致力于产品改进和技术创新。因此,本公司保留任何产品改进而不预先通知的权力。使用本说明书时,请确认其属于有效版本。同时,本公司鼓励使用者根据其使用情况,探讨本产品更优化的使用方法。

请妥善保管本说明书,以便在您日后需要时能及时查阅并获得帮助。

威海精讯畅通电子科技有限公司

MEMS 数字型 臭氧 模组

产品描述

MEMS数字型气体模组是是一款采用数字信号输出的MEMS传感器。配置了专用的数字模块采集技术和气体感应传感技术,确保了产品具有极高的可靠性与卓越的长期稳定性,同时具有低功耗、高灵敏度、快速响应、成本低、驱动电路简单等特点。

产品特点

应用场所

MEMS 工艺 稳定可靠 超低功耗

便携仪器 医疗卫生 现场控制

环境检测

高灵敏度抗 电磁干扰

性能参数

| 工作电压 | 3.3V | 工作电流 | ≤25mA |
|-------------|------------|------|----------|
| 最大加热功率 | 80mW | 加热电压 | 2.5V |
| 输出方式 | I2C 从机模式 | 默认地址 | 0x54 |
| I2C 速率 | 10-100kbps | 上拉电阻 | 需外置上拉电阻 |
| 预热时间 | ≤3min | 响应时间 | ≤60S |
| 典型精度 | 20% 读数 | 测量量程 | 0-100ppm |
| (25℃/50%RH) | 2010)头奴 | | |

芯片极限值

| 参数 | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|-----------------|------|-----|----------|------------|
| 储藏温度 | -25 | | 60 | $^{\circ}$ |
| 工作温度 | -10 | | 50 | $^{\circ}$ |
| 极限电压(VCC 与 GND) | -0.3 | _ | VCC+0. 3 | V |
| 加热电压(其它引脚) | -0.3 | _ | VDD+0.3 | V |
| 极限电流 | _ | _ | 100 | mA |

引脚定义



底视底视图

| 1 | VCC | 5 | NC |
|---|-----|---|-----------|
| 2 | NC | 6 | NC |
| 3 | SDA | 7 | GND |
| 4 | SCL | 8 | VDD(加热电压) |

模组尺寸

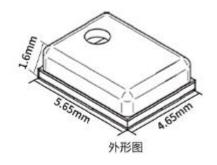


图 2: ZM01 尺寸图

灵敏度曲线

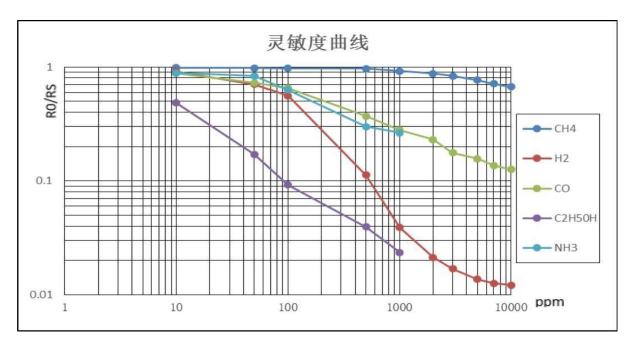
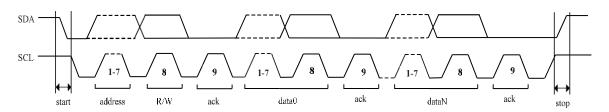


图 3: 灵敏度曲线

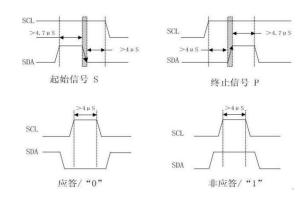
IIC 通讯协议

总线描述

IIC 协议是一个特殊总线信号协议。由 start (开始信号)、stop (结束信号)、二进制数据等三部分组成,如下图。开始时,SCL 高,SDA 下降沿。之后,发送从机地址。在 7 位的地址位之后,是控制读写位,选择读写操作。当从机识别到与其对应的地址信息后,将向主机发送一个应答信号,在第 9 个时钟周期拉低 SDA。在停止时,SCL 保持高电平,SDA 上升沿



典型信号模拟

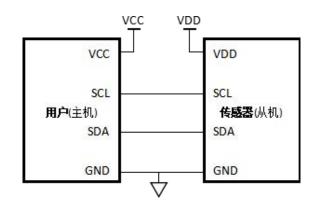


从机地址

地址字节格式: 高7位为模块地址, 最低位为读/写操作, 1代表读。

| A7 | A6 | A5 | A4 | А3 | A2 | A1 | R/W |
|----|----|----|----|----|----|----|-----|
| 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |

硬件连接



注意:

在用户内部,IIC 通讯时需要在 SCL、SDA 线上使用上拉电阻, 阻值 1~10K。推荐时钟频率小于 50KHz。

数据接口

电源引脚 (VCC GND): ZMO1 的供电电压范围为3.3V

串行时钟输入 (SCL): SCL 引脚为 IIC 通信时钟线。

串行数据 (SDA): SDA 引脚为 IIC 数据线,用于读、写数据。

数据帧格式

该数据帧共包含 5 个字节,数据的内容如下表所示。

| 0 | 1 | 2 | 3 | 4 |
|------------|------|------------|-----------|-----------|
| 0X54 | OXA1 | 0x55 | DATA (高位) | DATA (低位) |
| 从机地址(含读写位) | 读取命令 | 从机地址(含读写位) | 气体浓度高八位 | 气体浓度低八位 |

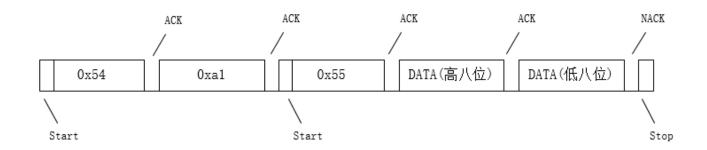
说明: 读取出来的数据为当前气体浓度,浓度值计算公

式: 气体浓度=DATA(高位)*256+DATA(低位)

使用方法

该模组上电后需要预热,时长 100 秒左右。预热完成后,模组进入正常工作状态。将模组接入I2C 总线,主机发送读命令后进入读取状态,该模组会立即返回一个 16 位数据值,该数据表示当前检测的气体浓度值,浓度值计算公式:气体浓度=DATA(高位)*256+DATA(低位)。

下图是一次I2C 通信过程的读取时序:起始信号 start,发送从机地址 0x54,接收到从机应答信号 ACK,发送读命令 0xA1,接收到从机应答信号ACK;起始信号 start,发送从机地址 0x55,接收到从机应答信号ACK,读取气体浓度高字节,接收到从机应答信号ACK,读取气体浓度低字节,结束信号Stop。



注意事项

1. 预热时间

该模组在不通电情况下长时间贮存,其传感器电阻会产生可逆性漂移,使用前需对模组进行预热以达到其传感器内部的化学平衡,贮存时间及对应的预热时间建议如下:

表6

| 贮存时间 | 建议预热时间 | | |
|----------|-----------|--|--|
| 1 个月以下 | 不低于 24 小时 | | |
| 1 - 6 个月 | 不低于 48 小时 | | |
| 6 个月以上 | 不低于 72 小时 | | |

必须避免的情况

1.1 暴露于可挥发性硅化合物蒸汽中

该模组要避免暴露于硅粘接剂、发胶、硅橡胶、腻子或其它存在可挥发性硅化合物的场所。如果模组的表面 吸附了硅化合物蒸汽,模组的敏感材料会被硅化合物分解形成的二氧化硅包裹,抑制模组的敏感性, 并且不可 恢复。

1.2 高腐蚀性的环境

该模组暴露在高浓度的腐蚀性气体(如 H2S, SOX, Cl2, HCl等)中,不仅会引起加热材料及模组引线的腐蚀或破坏,并会引起敏感材料性能发生不可逆的劣变。

1.3 碱、碱金属盐、卤素的污染

该模组被碱金属尤其是盐水喷雾污染后,或暴露在卤素如氟利昂中,也会引起性能劣变。

1.4 接触到水

溅上水或浸到水中会造成该模组敏感特性下降。

1.5 结冰

水在模组敏感材料表面结冰会导致敏感层碎裂而丧失敏感特性。

1.6 施加电压

由过载电压引起的过载加热功率会对模组造成不可逆的损害,同时静电也会损坏该模组,所以在接触模组时要采取防静电措施。

2. 尽可能避免的情况

2.1 凝结水

在室内使用条件下,轻微凝结水对模组性能会产生轻微影响。但是,如果水凝结在敏感层表面并保持一段时间,模组特性则会下降。

2.2 处于高浓度气体中

无论模组是否通电,在高浓度气体中长期放置,均会影响模组特性。如用打火机气直接喷向该模组, 会对模组造成极大损害。

2.3 长期暴露在极端环境中无论模组是否通电,长时间暴露在极端条件下,如高湿、高温或高污染等极端条件, 模组性能将受到严重影响。

2.4 振动

频繁、过度振动会导致该模组内部产生共振而断裂。在运输途中及组装线上使用气动改锥/超声波焊接机会产 生此类振动。

2.5 冲击

如果模组受到强烈冲击或碰撞会导致其内部断裂。

2.6 焊接

2.6.1 回流焊接建议条件

中性气氛;

焊接温度 250±10℃;

避免助焊剂蒸汽。

2.6.2 手工焊接建议条件

含氯最少的松香助焊

剂; 焊接温度≤350℃;

持续时间≤3s。

违反以上使用条件将使该模组特性下降。

```
附录: 主机IIC程序
(1) 读取浓度:
static uint16 t IIC Read Byte(u8 reg)
   uint8 t rec data;
   I2C Start();
    I2C_SendByte(0x54);
    I2C_WaitAck();
    I2C_SendByte(0xe1);
   I2C_WaitAck();
   I2C Start();
   I2C SendByte (0x55);
   I2C WaitAck();
   rec_data = I2C_RecvByte();
   rec data16=rec data;
   I2C WaitAck();
   rec data = I2C RecvByte();
    rec data16=rec data16<<8|rec data;
   I2C Stop();
   return rec_data16;
}
/*起始信号*/
u8 I2C_Start (void)
{
   SDA1H;
   I2C_delay();
   SCL1H;
   I2C delay();
    if(!SDAread)
       return 0;
   SDA1L:
   I2C delay();
    if (SDAread)
       return 0;
   SCL1L;
   I2C_delay();
   return 1;
/*发送一个字节*/
void I2C_SendByte(u8 SendByte) //数据从高位到低位//
   u8 i=8;
   SCL1L;
    for (i=0; i<8; i++)
                               //8位计数器
     if(SendByte&0x80)//SDA准备
       SDA1H;
     else
       SDA1L;
    SCL1H;
                           //拉高时钟,给从机采样
```

```
I2C_delay(); //延时保持IIC时钟频率,也是给从机采样有充足时间
                    //拉低时钟,给SDA准备
   SCL1L:
   I2C delay();
                      //延时保持IIC时钟频率
   SendByte<<=1;
                   //移出数据的最高位
/*等待ACK*/
u8 I2C WaitAck(void) //返回为:=1有ACK,=0无ACK
   uint16_t i=0;
   SDA1H;
               //释放SDA
   SCL1H:
              //SCL拉高进行采样
   while (SDAread) // 等待SDA拉低
    i++;
            //等待计数
    if(i==1000)//超时跳出循环
      break;
   if(SDAread)//再次判断SDA是否拉低
    SCL1L:
    return 0;//从机应答失败,返回0
   I2C delay();//延时保证时钟频率低于40K,
   SCL1L;
   I2C_delay(); //延时保证时钟频率低于40K,
   return 1;//从机应答成功,返回1
   }
/*接受八位数据*/
u8 I2C RecvByte(void) //数据从高位到低位//
{
   u8 i=8:
   u8 ReceiveByte=0;
   SDA1H; //释放SDA, 给从机使用
   I2C delay(); //延时给从机准备SDA时间
   for (i=0; i<8; i++)
                    //8位计数器
      ReceiveByte <<= 1;</pre>
                       //拉高时钟线,采样从机SDA
      SCL1H;
      if(SDAread) //读数据
       ReceiveByte =0x01;
      I2C_delay(); //延时保持IIC时钟频率
                   //拉低时钟线,处理接收到的数据
      SCL1L;
      I2C delay(); //延时给从机准备SDA时间
   return ReceiveByte;
```

```
/*结束信号*/
void I2C_Stop(void)
SCL1L;
I2C_{delay}();
 SDA1L;
 I2C_{delay}();
 SCL1H;
I2C_delay();
SDA1H;
I2C_delay();
/*IIC等待延时*/
void I2C_delay(void)
    int x=5;
    u8 i=100;
    x=i*x;
    while (x--);
```