ADXL345 3-Achsen Accelerometer bis ±16g

Beschreibung

Mit dem ADXL345 lassen sich Beschleunigung, Neigung, Bewegung und Erschütterungen auf 1° genau ermitteln. Der Chip verfügt über Ultralow Power mit nur 23 μ A Stromverbrauch und im Standby nur 0.1 μ A. Des weiteren dann der Sensor als Freefall-Sensor genutzt werden und Aktivität oder Inaktivität durch Bewegungen zu erkennen.

• Chip: ADXL345

Betriebsspannung: 3-5V
Kommunikation: I2C / SPI
Messreichweite: ± 2g ± 16g

• Messungen von weniger als **1**° Neigungswinkelveränderungen

• Temperaturbereich: -40 - 85°C



Abbildung: © https://learn.adafruit.com/adxl345-digital-accelerometer/pinouts

Datenblatt

ADXL345: https://www.analog.com/media/en/technical-documentation/data-sheets/adxl345.pdf

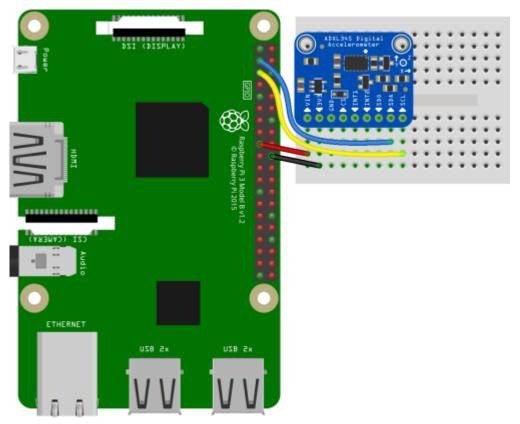
Hardware-Konfiguration



Das Plugin unterstützt nur Sensoren, die am I2C-Bus i2c-1 angeschlossen sind! Das ist eine Beschränkung der verwendeten Software https://github.com/flyte/mqtt-io/

Beachtet, dass der Chip auf unterschiedlichen Modulen verbaut werden und diese ggf. anders

angeschlossen werden müssen bzw. andere Bezeichnungen haben! Auf jeden Fall dürft ihr am Raspberry ausschließlich 3.3V verwenden und niemals 5V!



fritzing

Abbildung: © https://learn.adafruit.com/adxl345-digital-accelerometer/python-and-circuitpython

Software-Konfiguration

Modul

- Chip-Adresse: Default ist meistens 0x53. Der Chip muss am I2C-Bis 1 betrieben werden (andere Busse unterstützt das Plugin bei diesem Chip nicht!)
- Unit: Ausgabe der Werte in G oder m*s^2



https://wiki.loxberry.de/ Printed on 2025/04/14 19:49

Eingänge

- Typ: All, X, Y oder Z
- Polling Intervall: Intervall, wann eine Messung angefordert wird.



From:

https://wiki.loxberry.de/ - LoxBerry Wiki - BEYOND THE LIMITS

Permanent link:

https://wiki.loxberry.de/plugins/multi_io/sensor_module/adxl345

Last update: 2024/04/08 08:44