

调参命令说明

结构说明

①②③.....data\r\n（字符串形式）

命令说明

| 获取参数 | 说明 |
|------------|---|
| GP | 获取单点平衡的参数 |
| GU | 获取单边平衡的参数 |
| GA | 获取点平衡模式角度数据（10hz刷新） |
| 设置单点平衡参数 | |
| SPXP（data） | x轴的Kp参数，如SPXP3，Kp为3，data \in （-float, +float） |
| SPXV（data） | x轴的Kv参数，如SPXV3，Kv为3 |
| SPXS（data） | x轴的Ks参数，如SPXS3，Ks为3 |
| SPXA（data） | x轴的平衡角度参数，如SPXA3，平衡角度为3 |
| SPYP（data） | y轴的Kp参数，如SPYP3，Kp为3 |
| SPYV（data） | y轴的Kv参数，如SPYV3，Kv为3 |
| SPYS（data） | y轴的Ks参数，如SPYS3，Ks为3 |
| SPYA（data） | y轴的平衡角度参数，如SPYA3，平衡角度为3 |
| SPZP（data） | z轴的Kp参数，如SPZP3，Kp为3 |
| SPZV（data） | z轴的Kv参数，如SPZV3，Kp为3 |
| SPZS（data） | z轴的Ks参数，如SPZS3，Ks为3 |
| SPZA（data） | z 轴的平衡角度参数，如SPZA3，平衡角度为3 |
| SPA（data） | 不使用 |
| 设置单边平衡参数 | |
| SUP（data） | Kp参数，如SUP3，Kp为3 |
| SUV（data） | Kv参数，如SUV3，Kvp为3 |
| SUS（data） | Ks参数，如SUS3，Ks为3 |

| 获取参数 | 说明 |
|------------|---------------------|
| SUA (data) | 平衡角度参数，如SUA3，平衡角度为3 |
| 保存参数 | |
| SSP | 保存单点平衡参数 |
| SSU | 保存单边平衡参数 |

命令详情

获取命令

结构：①②data\r\n

1. ①
 - a. G：获取
2. ②
 - a. P：单点平衡数据参数（只返回一次）
 - b. U：单边平衡参数（只返回一次）
 - c. A：角度数据（持续推送，推送三轴角度）
3. 如：
 - a. GP：获取单点平衡的参数
 - b. GU：获取单边平衡的参数
 - c. GA：获取角度数据（10hz刷新）

设置命令

结构为：①②③④.....data\r\n

1. ①
 - a. S：命令
2. ②

P：代表单点平衡参数

U：代表单边平衡参数

S：保存参数

单点平衡参数

结构为：①②③④data\r\n

1. ③

- a. X：代表X轴
- b. Y：代表Y轴
- c. Z：代表Z轴
- d. A：不使用

2. ④

- a. P：代表角度kp参数
- b. V：代表角速度kv参数
- c. S：代表动量轮速度ks参数
- d. A：代表角度偏差值

3. 如：

- a. SPXP3 代表X轴角度参数kp为3
- b. SPYV3 代表Y轴角度参数kv为3
- c. SPZS3 代表Z轴动量轮速度ks为3
- d. SPXA3 代表X轴角度偏差值为3°

单边平衡参数（只写了电机2）

结构为：①②③data\r\n

1. ③

- a. P：代表角度参数Kp
- b. V：代表角速度参数Kv
- c. S：代表飞轮速度参数Ks
- d. A：代表角度偏差值

2. 如：

- a. SUP3 代表角度参数Kp为3
- b. SUV3 代表角度参数Kv为3
- c. SUS3 代表动量轮速度Ks为3
- d. SUA3 代表角度偏差值为3°

保存参数

结构为：①②③data\r\n

1. ③

- a. P：代表单点平衡参数
- b. U：代表单边平衡参数

2. 如：

- a. SSP：保存单点的参数
- b. SSU：保存单边的参数