

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
GW	获取WIFI参数
CP	进行一次自动校准点平衡角度参数
CU	进行一次自动校准边平衡角度参数
F1	恢复默认LQR参数
设置WIFI参数	
SWE（data）	1：开启WIFI，0：关闭WIFI
SWS:（ssid）	ssid：WIFI名称。如SWS:123456 设置要连接的WIFI名称为：123456
SWS:（password）	password：WIFI密码，如SWS:123456 设置要连接的WIFI密码为：123456
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

获取参数	说明
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
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 代表角速度参数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