

串口控制轮子移动
波特率 115200

AA 55 07 01 00 00 64 00 00 00 62
线速度 角速度 异或校验

100 的线速度 0 的角速度

AA 55 07 01 00 00 C0 FF 00 00 39
-100 的线速度 0 的角速度

AA 55 07 01 00 00 00 00 00 00 06
停止

机器 10ms 主动发送数据帧

消息 101：底盘传感器数据定时上报

Request:

名称	类型	说明
count	u8	帧计数(用于判断是否丢帧)
mode	u8	工作模式
sensor	u16	地检：bit0 - bit6 左后方，正左方，左前方，中间，右后方，正右方 右前方 碰撞：bit7 - bit8 左边碰撞，右边碰撞 墙检：bit9 - bit13

		正左方，左前方，正前方，右前方，正右方 预留：bit14 - bit15
button	u8	按键状态[0：松开，1：按下] Start/Stop: bit0 回充：bit1 重置：bit2 开关机：bit3 局部清扫：bit4 预留：bit5 - bit7
timestamp	u32	时间戳，单位 ms
distance [2]	s32	左右轮积累移动距离，单位 mm，0 为右轮
speed[2]	s16	左右轮速度，单位 mm/s， [0]为右轮
wall_dist[2]	u16	左右沿墙距离
IMU ACC_X	s16	陀螺仪加速度 X 方向量程：±3G acc_resolution = single(0.0008978256225586);，乘以这个值，将加速度转换成 m/s/s,
IMU ACC_Y	s16	陀螺仪加速度 Y 方向
IMU ACC_Z	s16	陀螺仪加速度 Z 方向
IMU GYRO_X	s16	陀螺仪角速度 X 方向量程：±250°/S

		gyro_resolution = single(0.0076294);乘以这个值, 将角速度转换成°/s,
IMU GYRO_Y	s16	陀螺仪角速度 Y 方向
IMU GYRO_Z	s16	陀螺仪角速度 Z 方向
IMU T	s32	陀螺仪温度
OPF outSumX	s32	x 输出累加 ,乘以这个值 8.66306e-05f 将输出换算成 米
OPF outSumY	s32	y 输出累加
OPF fig_iq	u16	图像质量
OPF shutter	u8	快门时间 , 快门值越高表示表面亮度越低
OPF frame_avg	u8	平均帧率, 帧率反应当前亮度, 数字越大, 亮度越大。 范围 0-255
OPF Id_src	u8	激光电流
OPF light_src	u8	光源种类

AA 55 38 65 8F 00 00 00 08 A6 77 01 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 1A 13 1A 13 3F FF
7A FF 58 2A 09 00 FC FF 01 00 99 A2 00 00 3A 00 00 00 A7 FF FF FF 1C 01 40 34 06 01 01

AA 55 38 65

8F

00

00

00 08 传感器数据

A6 77 01 00 时间戳

00 00 00 00 距离

00 00 00 00

00 00 速度

00 00

1A 13 沿墙数据

1A 13

3F FF 陀螺仪加速度

7A FF

58 2A

09 00 陀螺仪角速度

FC FF

01 00

99 A2 00 00 陀螺仪温度

3A 00 00 00 光流累加距离 X

A7 FF FF FF 光流累加距离 Y

1C 01 图像质量

40 快门时间

34 平均帧数

06 激光电流

01 光源种类

01 校验