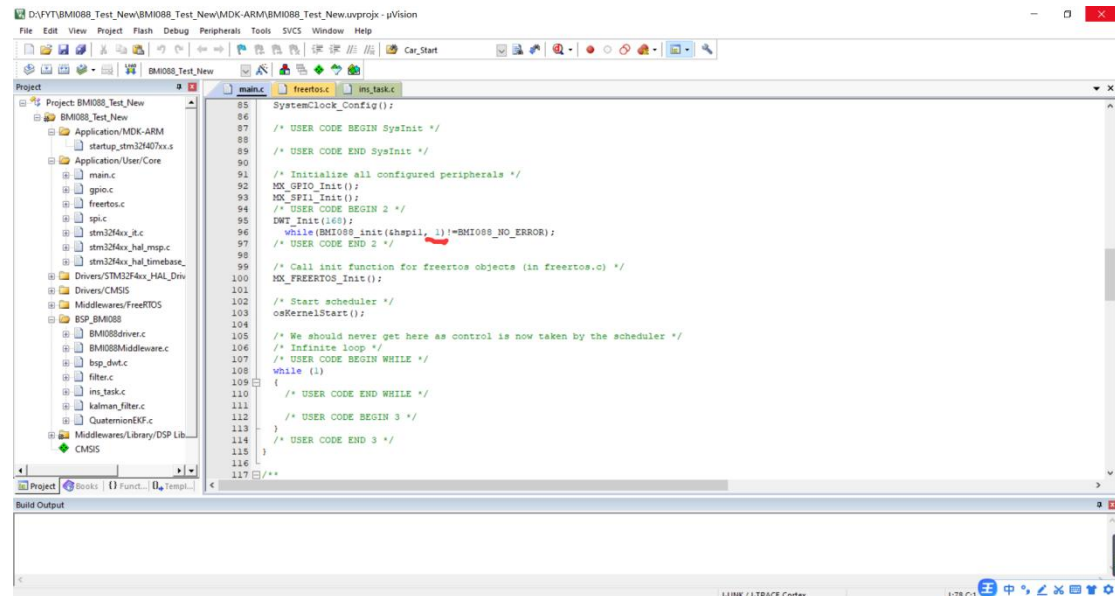
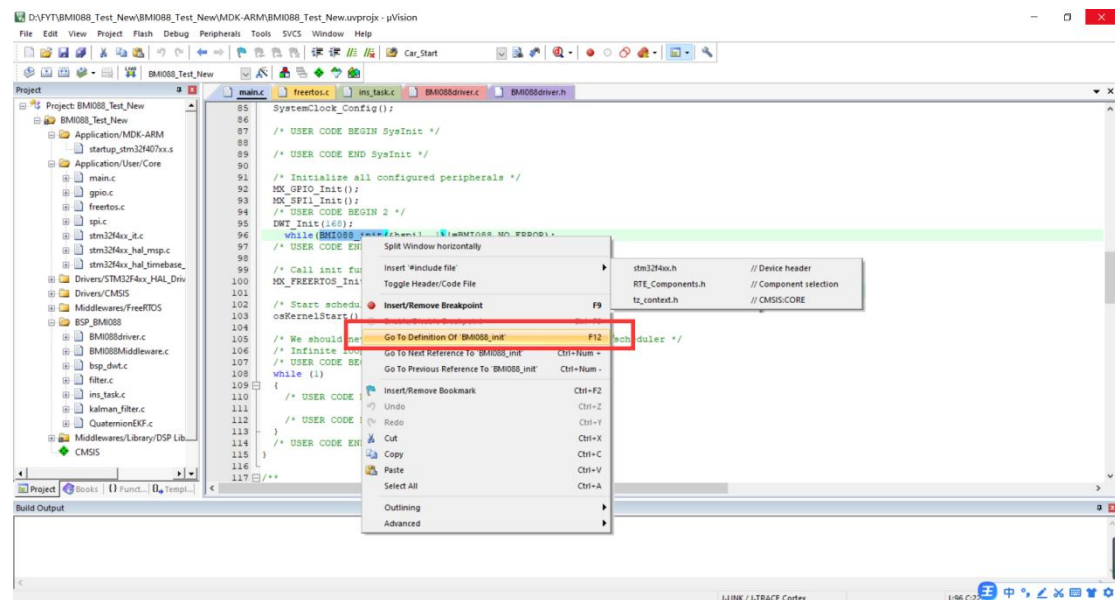


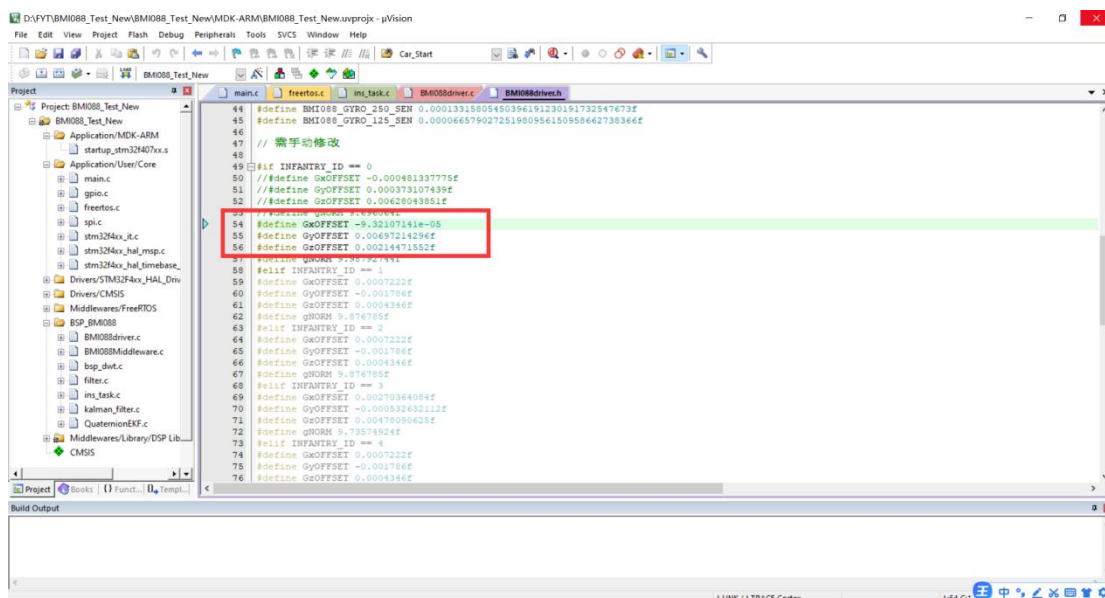
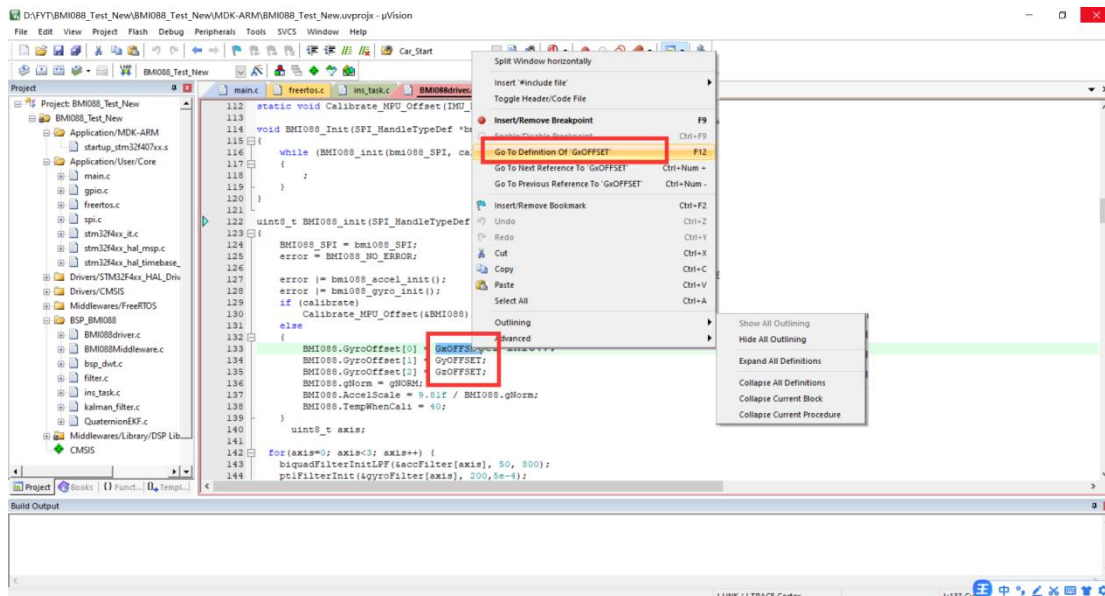
新的陀螺仪算法由于没有温度控制，所以当校准时的温度与环境温度不同时，陀螺仪的零漂将会比较严重。以下为陀螺仪校准的步骤：

1、在 main 函数的陀螺仪校准函数中，将 BMI088_init()函数的第 2 个参数写 1，即为陀螺仪上电会进行校准

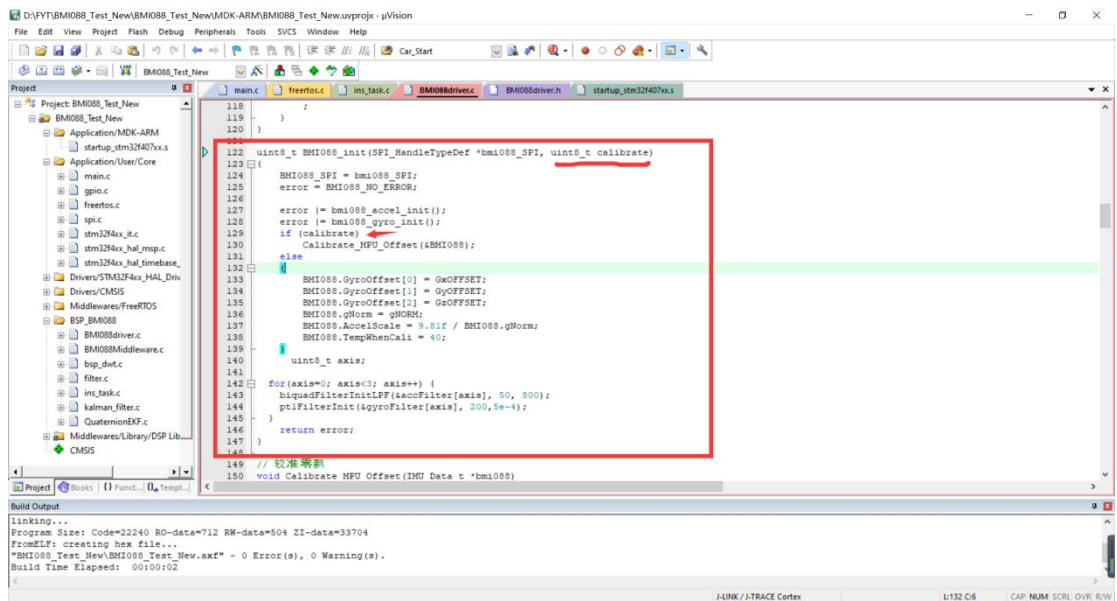


2、查看 BMI088_init()函数的定义，再查看 GxOFFSET、GyOFFSET、GzOFFSET 的宏定义

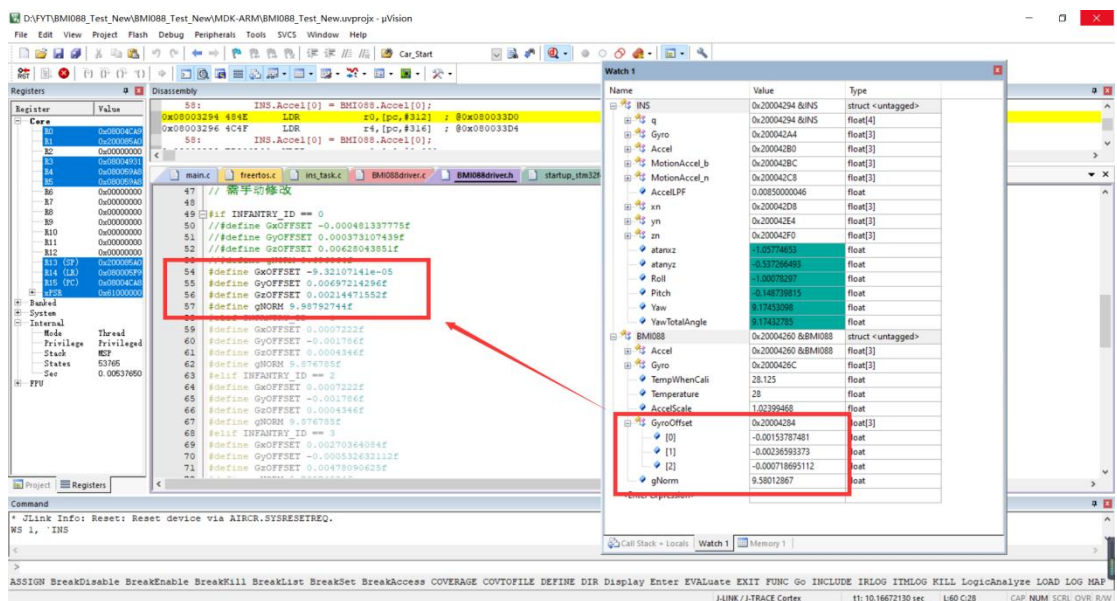




3、在 BMI088_init(SPI_HandleTypeDef *bmi088_SPI, uint8_t calibrate)函数中，可以看到，第二参数为控制是否进行校准，当 calibrate=0 时就直接将 GxOFFSET 直接赋值给 BMI088.GyroOffset[0](GyOFFSET 等同理)，而当 calibrate=1 时则进行零漂计算并校准，这个过程比较久而且校准过程不能动。相比之下，比赛更适合使用 calibrate=0，所以需要在比赛之前校准好并记录零漂数据，将校准好的 GxOFFSET 替换，这样比赛的时候就不用校准了。



4、将代码下到单片机并开启 Debug，等待陀螺仪初始化完成，完成后将 BMI088 结构体的 GyroOffset 数组的数值替换给 GxOFFSET、GyOFFSET、GzOFFSET。



5、替换完成后，将 BMI088_init()函数的第 2 个参数改为 0，这样每次上电就可以不用等待陀螺仪初始化校准了

