

# 指令与编程手册

Rev 1.7.1

适用于CH0x0/HI02/04/05/06/14/50/90/70系列

适用于固件版本: 1.7.1及以上



文件: imu\_cum\_cn

技术支持: support@hipnuc.com

属性: 公开

网站: www.hipnuc.com



© 2016-2025 北京超核电子科技有限公司版权所有。文档包含的信息可能在未经通知的情况下发生更改。

## **指令与编程手册**

- 1 手册版本说明(重要)
- 2 模块配置简述
  - 2.1 工作模式配置 - AHRS/9轴模式
  - 2.2 同步输入 - SYNC\_IN/PPS
    - 2.2.1 SYNC\_IN同步数据触发
    - 2.2.2 PPS标准秒脉冲接入
  - 2.3 同步输出 - SOUT
  - 2.4 船舶海浪补偿位移输出 - Heave, Surge, Sway
    - 2.4.1 使用限制
- 3 产品特性支持表
- 4 模块配置命令 (ASCII)
  - 4.1 配置命令总览
  - 4.2 指令详解
    - 4.2.1 REBOOT
    - 4.2.2 SAVECONFIG
    - 4.2.3 SERIALCONFIG
    - 4.2.4 CONFIG
      - 4.2.4.1 工作模式配置
      - 4.2.4.2 姿态用户校准
      - 4.2.4.3 安装角度设置
      - 4.2.4.4 多功能IO复用功能配置
      - 4.2.4.5 SOUT(PMUX2)同步输出分频设置
      - 4.2.4.6 地磁校准
      - 4.2.4.7 坐标系定义设置
      - 4.2.4.8 用户级陀螺校准
    - 4.2.5 LOG
      - 4.2.5.1 开/关闭数据输出
      - 4.2.5.2 模块版本信息
      - 4.2.5.3 显示串口配置信息
      - 4.2.5.4 设置数据帧输出类型及频率
    - 4.2.6 FRESET
  - 5 RS-232/TTL/USB 数据协议 (二进制)
    - 5.1 数据帧格式
    - 5.2 出厂默认输出
    - 5.3 数据域内容
      - 5.3.1 浮点型IMU数据帧 (HI91)
      - 5.3.2 MAIN\_STATUS状态字说明
    - 5.4 CRC校验
    - 5.5 数据帧结构示例 (以HI91为例)
    - 5.6 C语言解析代码示例 (以HI91为例)
      - 5.6.1 校验CRC
      - 5.6.2 定义数据接收结构
      - 5.6.3 接收数据

## 5.6.4 打印接收到的数据

## 5.7 最大传输速率

## 6 RS-485输出协议 (Modbus)

### 6.1 Modbus指令说明

#### 6.2 数据帧格式

##### 6.2.1 读寄存器 (0x03)

##### 6.2.2 写寄存器 (0x06)

#### 6.3 寄存器列表

#### 6.4 常用配置

##### 6.4.1 保存所有参数到Flash

##### 6.4.2 恢复出厂设置

##### 6.4.3 复位

##### 6.4.4 配置波特率 (0x04)

##### 6.4.5 配置节点ID (0x05)

##### 6.4.6 设置安装方式 (0xA6)

##### 6.4.7 设置水平校准 (0xA5)

##### 6.4.8 设置6轴或9轴模式 (0x06)

#### 6.5 读取模块版本信息 (0x70-0x82)

#### 6.6 读取传感器数据 (0x34-0x4B)

## 7 CAN数据协议 (J1939)

### 7.0.1 CAN扩展帧格式

### 7.0.2 数据字节序 (Endianness)

#### 7.1 协议参数配置

#### 7.2 PGN消息列表

##### 7.2.1 PGN 65327 (0xFF2F) - 时间信息

##### 7.2.2 PGN 65332 (0xFF34) - 三轴加速度

##### 7.2.3 PGN 65335 (0xFF37) - 三轴角速度

##### 7.2.4 PGN 65341 (0xFF3D) - 俯仰横滚角

##### 7.2.5 PGN 65345 (0xFF41) - 航向角

##### 7.2.6 PGN 65338 (0xFF3A) - 三轴磁场强度

##### 7.2.7 PGN 65350 (0xFF46) - 四元数

##### 7.2.8 PGN 65354 (0xFF4A) - 倾角仪输出

#### 7.3 配置协议

##### 7.3.1 协议格式

##### 7.3.2 寄存器地址映射

#### 7.4 配置示例

#### 7.5 时间同步

##### 7.5.0.1 同步原理

##### 7.5.0.2 同步流程

##### 7.5.0.3 同步示例

## 8 CAN数据协议 (CANopen)

### 8.1 CANopen默认设置

### 8.2 CANopen PDO

#### 8.2.1 数据解析示例

## 8.3 上位机连接CAN设备

### 8.4 配置指令 (SDO协议)

#### 8.4.1 SDO (Service Data Object) 协议

##### 8.4.2 常用配置指令

###### 8.4.2.1 修改节点ID (0x209C)

###### 8.4.2.2 保存配置到Flash (0x2000)

###### 8.4.2.3 复位 (0x2000)

###### 8.4.2.4 恢复出厂设置 (0x2000)

###### 8.4.2.5 修改CAN波特率 (0x209A)

##### 8.4.3 PDO配置

###### 8.4.3.1 修改/关闭/开启数据输出速率 (0x1800-0x1805)

###### 8.4.3.2 设置倾角仪输出正负号 (0x209E)

###### 8.4.3.3 设置倾角仪零点 (0x20A5)

##### 8.4.4 同步协议

###### 8.4.4.1 配置PDO为同步模式

###### 8.4.4.2 发送CANopen同步帧

###### 8.4.4.3 设置心跳包

## 9 地磁校准

### 9.1 地磁校准适用场景

### 9.2 地磁校准步骤

#### 9.2.1 1. 模式切换

#### 9.2.2 2. 环境检查

#### 9.2.3 3. 校准操作

#### 9.2.4 4. 校准状态查询

#### 9.2.5 5. 校准结果验证

### 9.3 校准故障排查流程

### 9.4 常见问题及解决方案

### 9.5 重要提醒

### 9.6 校准频率与模式选择

## 10 附录1 四元数/欧拉角/旋转矩阵互转

### 10.1 四元数转旋转矩阵

### 10.2 四元数转欧拉角 - 东北天(ENU)-312(先转Z,然后X轴,最后Y轴)旋转顺序下的欧拉角

### 10.3 四元数转欧拉角 - 北东地(NED)-321(先转Z轴,然后Y轴,最后X轴)旋转顺序下的欧拉角

## 11 附录2 固件升级

## 12 附录3 URFR命令推导

## 13 附录4 关于磁干扰的更多知识

## 14 附录5 技术支持



# 1. 手册版本说明(重要)

由于新老固件指令,性能,功能 存在细微差异,请根据产品固件版本选择参考对应的用户手册:

适用于产品的固件版本	对应用户手册版本	下载地址
1.7.1	1.7.1	本手册
1.5.5 - 1.7.0	1.3.0	<a href="#">imu_cum_cn_150_170.pdf</a>

## 2. 模块配置简述

在使用产品前, 请仔细阅读本章节, 结合实际使用需求, 判断是否需要进行用户配置。

### 2.1 工作模式配置 - AHRS/9轴模式

#### ⚠ 警告

在机器人应用及室内环境中, AHRS (9轴) 模式容易受到环境磁场或电机产生磁场干扰, 导致航向角产生误差。

在空旷且无磁场干扰的环境下 (如无人机户外飞行场景), 可使用地磁辅助模式。使用前需要:

1. 将模块配置为地磁辅助模式;
2. 进行地磁校准 (详见"地磁校准"章节) 。

### 2.2 同步输入 - SYNC\_IN/PPS

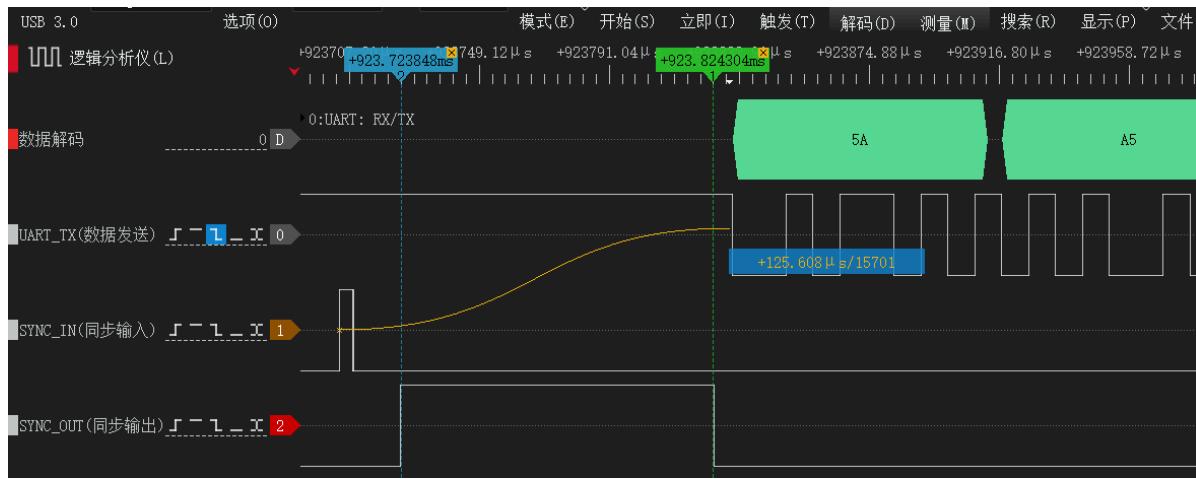
模块的数据同步及时间同步依赖于SYNC\_IN/PPS引脚, 主要的数据同步分为两种模式:

- SYNC\_IN同步数据触发
- PPS标准秒脉冲接入, 用于UTC时间同步

#### 2.2.1 SYNC\_IN同步数据触发

部分产品配备同步输入引脚 (SYNC\_IN/PPS), 用于IMU时间同步, 不使用时建议悬空或接地。工作原理: 当输出协议配置为ONMARK触发模式时 (详见LOG指令), 模块将在SYNC\_IN引脚检测到上升沿后输出一帧数据。

应用场景: 主要用于接收主控产生的高精度方波脉冲, 以触发高频同步IMU数据。



## 2.2.2 PPS标准秒脉冲接入

此功能同样使用 (SYNC\_IN/PPS) 引脚，可接入GPS的PPS秒脉冲信号，配合串口的GPRMC消息为IMU提供UTC时间同步。当模块的SYNC\_IN/PPS引脚接入GPS秒脉冲信号，并通过串口接收到正确的GPRMC消息后，即可实现UTC时间同步。

### 1. SYNC\_IN/PPS引脚输入信号要求：

- 周期：1秒；
- 触发方式：上升沿；
- 脉宽：1~100 ms；
- 对齐：上升沿对齐UTC时间整秒；
- 电平：高电平≤5V (TTL/CMOS兼容)。

### 2. 串口输入要求：

- 频率：1~10 Hz；
- 波特率：必须与IMU配置的波特率相同；
- 支持格式：仅支持RMC或GGA消息。

GPRMC消息示例：

```
1 $GPRMC,235952.00,A,3112.5000,N,12127.5000,E,0.0,0.0,141125,0.0,E,A*3B
```

同步后时间戳格式：时间同步后，数据帧中的时间戳 (uint32\_t) 表示从当日UTC 00:00:00开始的毫秒计数。

参数	值
范围	0~86,399,999 ms
对应时间	00:00:00.000至23:59:59.999
精度	1毫秒

时间戳数据转换示例及C代码

时间戳 (ms)	UTC时间
0	00:00:00.000
3661000	01:01:01.000
43200000	12:00:00.000
86399999	23:59:59.999

```

1 // Time conversion formula:
2 // Hours = timestamp / 3600000
3 // Minutes = (timestamp % 3600000) / 60000
4 // Seconds = (timestamp % 60000) / 1000
5 // Milliseconds = timestamp % 1000
6
7 void ms_to_utc_time(uint32_t total_ms, char *utc_time, int buf_size)
8 {
9     // Calculate hours, minutes, seconds and milliseconds
10    uint32_t total_seconds = total_ms / 1000;
11    uint32_t ms_part = total_ms % 1000;
12
13    uint8_t hours = (total_seconds / 3600) % 24;
14    uint8_t minutes = (total_seconds % 3600) / 60;
15    uint8_t seconds = total_seconds % 60;
16
17    // Format as hh:mm:ss.sss
18    sprintf(utc_time, buf_size, "%02d:%02d:%02d.%03d",
19            hours, minutes, seconds, ms_part);
20 }

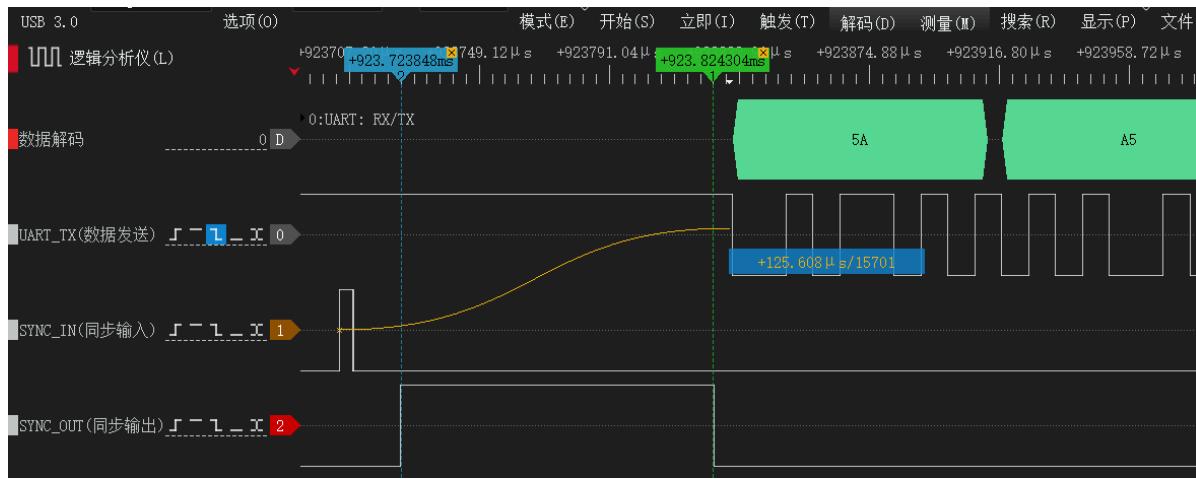
```

### 💡 注意事项

- 时间戳不包含日期信息，仅表示当日UTC时间（自00:00:00起的毫秒数）；
- 不包含时区信息（即默认UTC+0格林尼治时间），如需本地时间需自行加入时区偏移。

## 2.3 同步输出 - SOUT

这是模块的一个输出引脚，无数据输出时为低电平（空闲），当一帧数据开始发送前会发送一个高脉冲，高脉冲结束（下降沿）后紧接数据输出。



SOUT引脚还具有分频输出功能，即可以配置为每2帧、4帧、8帧、16帧数据输出一次脉冲，用于触发相机等低速率设备，实现严格时钟同步。详见“模块配置”章节。

## 2.4 船舶海浪补偿位移输出 - Heave, Surge, Sway

本产品支持测量海浪引起的船舶周期性运动（垂荡、纵荡、横荡），可提供高精度的实时三轴海浪运动信息：

运动轴	描述	输出数据
<b>Heave</b>	垂直升沉	垂直位移、垂直速度、垂直位移周期
<b>Surge</b>	纵向涌浪	纵向位移、纵向速度、纵向位移周期
<b>Sway</b>	横向摇摆	横向位移、横向速度、横向位移周期

### 应用场景：

- 船舶动态监测与姿态控制
- 海洋工程作业补偿（起重、对接）
- 波浪特性研究与统计分析
- 海上平台稳定性分析
- 动态定位系统（DP）辅助

#### 2.4.1 使用限制

##### ⚠ 重要限制

- 仅适用于周期性往复运动
  - ：以下情况无法准确测量：
    - 周期过长的运动 (>30 s)
    - 单向线性运动
    - 阶跃式位移
- **零均值假设：**算法假设位移的长期平均值为 0
- **初始化时间：**需要稳定的 5~20 个海浪周期作为初始化时间才能获得正确结果
- **频率响应范围：**典型海浪周期 3~20 s，超出此范围精度下降

 **产品兼容性**

仅HI7x/9x系列产品支持此功能（详见“产品特性支持表”）。

### 3. 产品特性支持表

下表列出所有型号产品指令支持情况。表中未列指令表示所有型号均支持。

型号/指令	HI02	HI05/06	CH0x0, HI04/12/13/14	HI50	HI7x/9x
地磁辅助/地磁校准	X	✓	✓	X	✓
用户姿态校准	X	✓	✓	✓	✓
IO复用映射(PMUX)	X	✓	✓	X	X
CAN通讯接口	X	✓	✓	✓	✓
船舶垂荡信息输出	X	X	X	X	✓
倾角输出	X	X	X	✓	X

### 4. 模块配置命令 (ASCII)

模块配置采用串口ASCII字符串命令格式，每条命令必须以回车换行 \r\n 结束（类似AT指令）。所有配置指令需要在复位或重新上电后才能生效。

#### 4.1 配置命令总览

指令	功能	备注
REBOOT	复位模块	和重上电等效
SAVECONFIG	保存所有配置参数	立即生效
SERIALCONFIG	串口波特率设置	立即生效
CONFIG	配置模块各种参数及模式	保存后,复位生效
LOG	查询模块信息或配置输出数据	立即生效
FRESET	恢复出厂设置	立即生效

#### 4.2 指令详解

##### 4.2.1 REBOOT

复位模块。

示例: REBOOT

##### 4.2.2 SAVECONFIG

保存所有用户配置到Flash。

示例: SAVECONFIG

##### 4.2.3 SERIALCONFIG

设置当前串口波特率，格式: SERIALCONFIG <BAUD>。参数说明：支持波特率：9600, 115200, 230400, 256000, 460800, 921600。

示例

- SERIALCONFIG 115200 - 设置当前串口为115200波特率

### ⚠ 重要提示

该指令立即生效，当执行该指令后，需要切换到新波特率才能和模块继续通讯。

## 4.2.4 CONFIG

用于配置模块各种参数及工作模式，所有配置需执行 `SAVECONFIG` 保存并复位后生效。

### 4.2.4.1 工作模式配置

工作模式配置：6轴或9轴（地磁辅助）模式，格式：`CONFIG ATT MODE <VAL>`。

示例：

- `CONFIG ATT MODE 0` - 配置模块为VRU（6轴）模式
- `CONFIG ATT MODE 1` - 配置模块为AHRS（9轴）模式
- `CONFIG ATT MODE 4` - 人形机器人专用模式

### 4.2.4.2 姿态用户校准

用于设置相对姿态角度，格式：`CONFIG ATT RST <VAL>`。执行该命令时，模块必须保持静止，否则可能造成较大校准误差。

示例：

- `CONFIG ATT RST 1` - 航向复位：重置航向角为0
- `CONFIG ATT RST 2` - 设置相对零点：将当前Pitch、Roll角度设置为零
- `CONFIG ATT RST 3` - 自动校平，自动校准到水平位置。具体定义如下：
  - 如果当前Pitch/Roll接近0°（水平正面放置），则自动校准到Pitch=0°, Roll=0°；
  - 如果当前Pitch接近0°, Roll接近180°（水平倒放），则自动校准到Pitch=0°, Roll=180°；
  - “接近”定义为Pitch、Roll均小于15°。
- `CONFIG ATT RST 5` - 取消水平校平：清除相对俯仰（Pitch）横滚（Roll）角度，恢复绝对角度

### 4.2.4.3 安装角度设置

用于修改模块的安装方式，如设置垂直安装等，设置后请保存配置，复位后生效。不需要每次上电都发送该指令。

格式：`CONFIG IMU URFR <C00,C01,C02,C10,C11,C12,C20,C21,C22>`

其中  $C_{nn}$  支持浮点数

$$\text{变换矩阵: } \begin{Bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{Bmatrix}_B = \begin{bmatrix} C00 & C01 & C02 \\ C10 & C11 & C12 \\ C20 & C21 & C22 \end{bmatrix} \cdot \begin{Bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{Bmatrix}_U$$

其中：

- $\begin{Bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{Bmatrix}_U$  为旋转后的 传感器坐标系下 传感器数据
- $\begin{Bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{Bmatrix}_B$  为旋转前 传感器坐标系下 传感器数据

常用旋转配置示例:

安装方式	配置命令	说明
水平, Z轴朝上安装 (默认值)	CONFIG IMU URFR 1,0,0,0,1,0,0,0,1	出厂默认(24)
绕X轴旋转90° (Y轴正方向朝下的垂直安装)	CONFIG IMU URFR 1,0,0,0,0,1,0,-1,0	用于IMU垂直安装 (43)
绕X轴旋转90° (Y轴正方向朝上的垂直安装)	CONFIG IMU URFR 1,0,0,0,0,-1,0,1,0	用于IMU垂直安装 (52)
绕Y轴旋转90° (X轴正方向朝上的垂直安装)	CONFIG IMU URFR 0,0,-1,0,1,0,1,0,0	用于IMU垂直安装 (520)
绕Y轴旋转90° (X轴正方向朝下垂直安装)	CONFIG IMU URFR 0,0,1,0,1,0,-1,0,0	用于IMU垂直安装 (421)
绕X轴旋转180°	CONFIG IMU URFR 1,0,0,0,-1,0,0,0,-1	用于IMU倒装(35)
绕Y轴旋转180°	CONFIG IMU URFR -1,0,0,0,1,0,0,0,-1	用于IMU倒装(125)
绕Z轴旋转90°(组合导航-X朝前安装)	CONFIG IMU URFR 0,-1,0,1,0,0,0,0,1	用于组合导航(304)
绕Z轴旋转-90°(组合导航+X朝前安装)	CONFIG IMU URFR 0,1,0,-1,0,0,0,0,1	用于组合导航(214)
绕Z轴旋转180°(组合导航-Y朝前安装)	CONFIG IMU URFR -1,0,0,0,-1,0,0,0,1	用于组合导航(134)

#### 4.2.4.4 多功能IO复用功能配置

模块具有多个多功能引脚: IOx, 每个IO引脚有自己的默认复用功能, 同时也可以软件配置任意一个IO引脚为其他复用功能。格式: CONFIG <PMUX> <IO>。

#### 参数说明

- PMUX: 复用功能编号 (PMUX1 - PMUX3)
- IO: 引脚引脚号 (I01-I05)

功能	名称	方 向	说明	默认 IO
PMUX1	SIN/PPS	I	同步脉冲输入 (SIN/PPS) : 输入引脚, 见"同步输入与同步输出"章节	I01
PMUX2	SOUT	O	无数据输出时为低电平 (空闲), 当一帧数据开始发送前会发送一个高脉冲, 高脉冲结束 (下降沿) 后紧接着输出数据	I02
PMUX3	LED	O	输出, 运行状态指示灯	I05

## 示例

- `CONFIG PMUX3 IO2` - 将IO2引脚分配为LED (PMUX3) 功能
- `CONFIG PMUX2 IO1` - 将IO1引脚分配为同步输出 (PMUX2) 功能

### 注意

并不是所有IO引脚在本产品上都存在，具体参见产品用户手册硬件部分。

### 4.2.4.5 SOUT(PMUX2)同步输出分频设置

SOUT同步输出可以进行分频，用于触发相机等低速率传感器融合设备。格式：`CONFIG PMUX2 DIV <N>`。

#### 参数说明

- N - 分频系数，范围：1~100，默认为1（不分频）

#### 示例

- `CONFIG PMUX2 DIV 5` - 设置SOUT分频系数为5，若数据输出速率为100 Hz，则SOUT脉冲输出频率为20 Hz

### 4.2.4.6 地磁校准

开始一次手动地磁校准：格式 `CONFIG MCAL START`，发送该指令后，模块会开始尝试地磁校准，并根据空间磁分布情况自动完成校准，无需手工发送结束校准指令。发送指令后，在原地缓慢旋转模块，确保与模块刚性连接的物体（PCB、外壳、机器人等）相对位置保持不变。具体请查看“地磁校准”章节。

发送开始校准指令后，可以查询地磁校准状态：`LOG MCAL STAT`，发送后返回如下：

```
1 STAT=1
2 PROGRESS=8
3 OK
```

- STAT：当前地磁校准状态：0：当前空闲，1：正在磁校准中，3：校准已完成，4：磁校准失败
- PROGRESS：当前磁校准进度：0~100

### 重要提示

地磁校准指令需要固件版本  $\geq 1.7.0$

### 4.2.4.7 坐标系定义设置

模块默认采用东北天(ENU)，但可以通过指令改变为其他坐标系定义：

- `CONFIG IMU COORD 0` - 将模块世界坐标系定义为东北天(ENU)坐标系
- `CONFIG IMU COORD 4` - 将模块世界坐标系定义为北西天(NWU)坐标系

#### 4.2.4.8 用户级陀螺校准

该命令用于手动校准陀螺仪Z轴比例因子。正确执行该指令后，可提升航向角精度（校准后可保证比例因子误差在0.1%以内）。适用于AGV、大型水平移动机器人等，且对长期航向角误差要求高的工况下使用。格式：

CONFIG USRCAL START <ANGLE>。

##### 参数说明

- ANGLE - 校准角度：720~1800°（2~5圈）。旋转圈数越多，统计误差越小，但需确保旋转速度均匀

示例：

1. 准备工作：将模块（连同固联设备，如机器人等）放置在水平、平整地面上，确保环境温度稳定，避免强烈振动干扰。
2. 发送开始命令：如 CONFIG USRCAL START 720 - 开始720°（2圈）校准。
3. 执行校准动作：按照 <ANGLE> 设定的角度以20~100 deg/s（约5~20秒转一圈）完成水平旋转，旋转方向任意（顺时针或逆时针），整个旋转（校准）过程需保持速度均匀，避免中途停顿、突然加减速等。
4. 发送结束命令：当旋转完成后，确保实际旋转角度与ANGLE设定值的误差在±5°以内，发送 CONFIG USRCAL STOP 指令完成校准。发送指令后，如果校准成功，则返回 OK，否则返回 ERR。

常见校准失败原因：

失败原因	说明
旋转操作不规范	确保模块放置水平、平稳
操作不当	转动太快或太慢，中途停顿
环境干扰	避免在有振动的设备附近操作，机器人电机振动过大等
校准后误差依然存在甚至更大	最有可能的原因是校准操作不规范。校准是一个精密的过程，假设标定时规定旋转720°，实际却旋转了725°，则比例因子则会错误的标定为 $5/720 = 0.6\%$ ，这已经远超出厂精度

#### 4.2.5 LOG

##### 4.2.5.1 开/关闭数据输出

- LOG ENABLE - 全局使能数据帧输出
- LOG DISABLE - 全局禁止数据帧输出

##### 4.2.5.2 模块版本信息

LOG VERSION - 查询并打印固件版本信息

##### 4.2.5.3 显示串口配置信息

LOG COMCONFIG - 打印串口及输出协议配置信息

##### 4.2.5.4 设置数据帧输出类型及频率

格式：LOG <MSG> <TYPE> <VALUE>

##### 参数说明：

- MSG：数据帧种类，HI91等，见“RS232/TTL/USB 数据协议”章节

- TYPE: ONTIME: 定时触发, ONMARK: SYNC\_IN/PPS 引脚脉冲触发
- VALUE: 定时输出周期, 单位为s, 可选值: 0.001 (1 kHz) - 1 (1 Hz)

示例:

- LOG HI91 ONTIME 0.01 - 将当前串口的HI91数据包输出周期设置为0.01 s (100 Hz)
- LOG HI91 ONTIME 0.05 - 将当前串口的HI91数据包输出周期设置为0.05 s (20 Hz)
- LOG HI91 ONTIME 0 - 关闭91数据包输出
- LOG HI91 ONMARK 1 - 将当前串口的91数据包配置为SYNC\_IN/PPS引脚脉冲触发模式
- LOG HI91 ONMARK ONCE - 指令手动触发一次数据输出, 和SYNC\_IN/PPS脉冲触发效果相同

#### ⚠ 波特率注意事项

当输出帧率设置较高时 (如500 Hz), 默认的115200波特率无法满足输出带宽要求, 此时需要将模块波特率设高 (比如921600) 后, 模块才能正确的输出数据。

#### 4.2.6 FRESET

恢复所有可配置参数至出厂默认状态, 包括波特率等参数, 立即生效, 慎用。

示例 FRESET

## 5. RS-232/TTL/USB 数据协议 (二进制)

RS232/串口TTL以及USB接口（虚拟串口）都属于流式串行数据接口，这些接口都支持超核自定义二进制协议。

### 5.1 数据帧格式

域名称	值	长度 (字节)	说明
SOF	5A A5	2	帧头同步标志
LEN	1-4096	2	帧中数据域的长度，LSB（低字节在前）长度表示数据域的长度（不包含帧头、帧类型、长度及CRC）
CRC校验	-	2	对帧头、长度和数据域进行16位CRC校验（不包含CRC字段本身）
数据域	-	1-4096	一帧携带的数据，由若干个子数据包组成。数据包包含数据包标签和数据两部分，标签决定了数据的类型及长度

### 5.2 出厂默认输出

出厂默认输出：浮点型IMU数据帧（HI91）数据包

### 5.3 数据域内容

#### 5.3.1 浮点型IMU数据帧（HI91）

数据域共76字节，包含模块ID、温度、IMU的原始数据、地磁、气压、融合后的姿态数据等。

字节偏移	名称	数据类型	大小 (Byte)	单位	比例因子	说明
0	tag	uint8_t	1	-	-	数据包标签：0x91
1	main_status	uint16_t	2	-	-	状态字，见main_status状态字说明
3	temperature	int8_t	1	°C	1	模块平均温度
4	air_pressure	float	4	Pa	1	气压
8	system_time	uint32_t	4	ms	1	当GPS时间未同步成功时，该数据为本地时间戳：即从系统开机开始累加，每毫秒增加1 当GPS时间同步成功时，该数据为UTC时间
12	acc_b	float	4x3	G	1	经过出厂校准后的加速度，顺序为：XYZ轴 1G = 1倍标准重力加速度（约9.8 m/s <sup>2</sup> ）
24	gyr_b	float	4x3	deg/s	1	经过出厂校准后的角速度，顺序为：XYZ轴
36	mag_b	float	4x3	µT	1	磁强度，顺序为：XYZ轴
48	roll	float	4	deg	1	横滚角
52	pitch	float	4	deg	1	俯仰角
56	yaw	float	4	deg	1	航向角
60	quat	float	4x4	-	-	节点四元数集合，顺序为WXYZ

### 5.3.2 MAIN\_STATUS状态字说明

位	名称	描述
0-2	保留	-
		零偏收敛状态报警
3	WB_CONV	1: 当前零偏估计收敛精度差, 建议将模块静止3~5 s以提高航向角精度 0: 当前零偏收敛良好
		磁场异常检测报警:
4	MAG_DIST	1: 检测到当前环境磁场有干扰, 或磁传感器未进行校准, 或硬磁环境已经变化, 9轴模式下航向角误差可能大 0: 当前地磁环境良好, 磁航向精度收敛, 或系统处于6轴模式
5-9	保留	-
		磁参与姿态解算标志:
10	MAG_AIDING	1: 磁传感器正在参与航向计算 (9轴模式) 0: 磁传感器不参与航向计算 (6轴模式)
		时间同步标志:
11	UTC_SYNCED	1: 未进行时间同步, 系统时间为本地时间 0: UTC时间同步成功, HI91中的 system_time 已对齐到UTC时间 (以一天内ms表示, 从午夜0时刻开始计时)
		SOUT脉冲输出标志, 用于和低速传感器 (摄像头、Lidar) 等时间同步: SOUT脉冲输出
12	SOUT_PULSE	1: 当前数据帧为SOUT脉冲输出帧 0: 当前数据帧没有SOUT脉冲输出
13-	保留	-
15		-

#### 兼容性说明

STATUS状态字只支持产品固件版本 ≥ 1.7.0。

### 5.4 CRC校验

CRC校验采用 CRC-16/CCITT格式, C语言实现示例如下:

```
1  /*
2   *      currentCrc: previous crc value, set 0 if it's first section
3   *      src: source stream data
4   *      lengthInBytes: length
5   */
6  static void crc16_update(uint16_t *currentCrc, const uint8_t *src, uint32_t
lengthInBytes)
7  {
8      uint32_t crc = *currentCrc;
9      uint32_t j;
10     for (j=0; j < lengthInBytes; ++j)
11     {
```

```
12     uint32_t i;
13     uint32_t byte = src[j];
14     crc ^= byte << 8;
15     for (i = 0; i < 8; ++i)
16     {
17         uint32_t temp = crc << 1;
18         if (crc & 0x8000)
19         {
20             temp ^= 0x1021;
21         }
22         crc = temp;
23     }
24 }
25 *correctCrc = crc;
26 }
```

## 5.5 数据帧结构示例（以HI91为例）

使用串口助手采样一帧数据（HI91数据帧），共82字节，前6字节为帧头、长度和CRC校验值，剩余76字节为数据域。假设数据接收到C语言数组 buf 中，如下所示：

```
1  5A A5 4C 00 14 BB 91 08 15 23 09 A2 C4 47 08 15 1C 00 CC E8 61 BE 9A 35 56 3E 65  
EA 72 3F 31 D0 7C BD 75 DD C5 BB 6B D7 24 BC 89 88 FC 40 01 00 6A 41 AB 2A 70 C2  
96 D4 50 41 ED 03 43 41 41 F4 F4 C2 CC CA F8 BE 73 6A 19 BE F0 00 1C 3D 8D 37 5C  
3F
```

数据解析表：

字段名称	类型	原始值	解析值	描述
帧头	-	5A A5	-	帧头
数据域长度	-	4C 00	0x004C = 76	数据域长度=76字节
CRC	-	14 BB	0xBB14	CRC校验值
tag	-	91	0x91	0x91数据包（从此字段开始为payload数据域）
main_status	uint16_t	08 15	0x1508	状态字
temperature	int8_t	23	0x23 = 35	温度：°C
air_pressure	float	09 A2 C4 47	100676	气压, Pa
system_time	uint32_t	08 15 1C 00	0x001C1508 = 1840392	时间戳, ms
acc_b_x	float	CC E8 61 BE	-0.220615	加速度X轴, G
acc_b_y	float	9A 35 56 3E	0.209189	加速度Y轴, G
acc_b_z	float	65 EA 72 3F	0.948889	加速度Z轴, G
gyr_b_x	float	31 D0 7C BD	-0.061722	角速度X轴, deg/s
gyr_b_y	float	75 DD C5 BB	-0.00603836	角速度Y轴, deg/s
gyr_b_z	float	6B D7 24 BC	-0.0100611	角速度Z轴, deg/s
mag_b_x	float	89 88 FC 40	7.89167	磁场X轴, μT
mag_b_y	float	01 00 6A 41	14.625	磁场Y轴, μT
mag_b_z	float	AB 2A 70 C2	-60.0417	磁场Z轴, μT
roll	float	96 D4 50 41	13.0519	横滚角, deg
pitch	float	ED 03 43 41	12.1885	俯仰角, deg
yaw	float	41 F4 F4 C2	-122.477	航向角, deg
q_w	float	CC CA F8 BE	-0.485922	四元数W
q_x	float	73 6A 19 BE	-0.14982	四元数X
q_y	float	F0 00 1C 3D	0.0380868	四元数Y
q_z	float	8D 37 5C 3F	0.860223	四元数Z

## 5.6 C语言解析代码示例（以HI91为例）

请参考官方C语言例程：

### 5.6.1 校验CRC

```
1 int16_t payload_len;
2 uint16_t crc;
3 crc = 0;
4 payload_len = buf[2] + (buf[3] << 8);
5
6 /* Calculate 5A A5 and LEN field crc */
7 crc16_update(&crc, buf, 4);
8
9 /* Calculate payload crc */
10 crc16_update(&crc, buf + 6, payload_len);
```

计算得到的CRC值为0xBB14，与数据帧中的CRC字段值相同，CRC校验通过。

### 5.6.2 定义数据接收结构

从 0x91 开始为数据包的数据域，定义数据结构体和常用转换宏：

```
1 #include "stdio.h"
2 #include "string.h"
3
4 /* Common type conversion */
5 #define U1(p) (*((uint8_t *) (p)))
6 #define I1(p) (*((int8_t *) (p)))
7 #define I2(p) (*((int16_t *) (p)))
8
9 static uint16_t U2(uint8_t *p) {uint16_t u; memcpy(&u,p,2); return u;}
10 static uint32_t U4(uint8_t *p) {uint32_t u; memcpy(&u,p,4); return u;}
11 static int32_t I4(uint8_t *p) {int32_t u; memcpy(&u,p,4); return u;}
12 static float R4(uint8_t *p) {float r; memcpy(&r,p,4); return r;}
13
14 typedef struct
15 {
16     uint8_t tag;           /* Item tag: 0x91 */
17     float acc[3];          /* Acceleration */
18     float gyr[3];          /* Angular velocity */
19     float mag[3];          /* Magnetic field */
20     float eul[3];          /* Attitude: Euler angle */
21     float quat[4];         /* Attitude: quaternion */
22     float pressure;        /* Air pressure */
23     uint32_t timestamp;    /* Timestamp */
24 } imu_data_t;
```

### 5.6.3 接收数据

从buf[6]=0x91开始为payload部分：

```
1  imu_data_t i0x91 = {0};  
2  int offset = 6; /* Payload start at buf[6] */  
3  
4  i0x91.tag = U1(buf+offset+0);  
5  i0x91.pressure = R4(buf+offset+4);  
6  i0x91.timestamp = U4(buf+offset+8);  
7  i0x91.acc[0] = R4(buf+offset+12);  
8  i0x91.acc[1] = R4(buf+offset+16);  
9  i0x91.acc[2] = R4(buf+offset+20);  
10 i0x91.gyr[0] = R4(buf+offset+24);  
11 i0x91.gyr[1] = R4(buf+offset+28);  
12 i0x91.gyr[2] = R4(buf+offset+32);  
13 i0x91.mag[0] = R4(buf+offset+36);  
14 i0x91.mag[1] = R4(buf+offset+40);  
15 i0x91.mag[2] = R4(buf+offset+44);  
16 i0x91.eul[0] = R4(buf+offset+48);  
17 i0x91.eul[1] = R4(buf+offset+52);  
18 i0x91.eul[2] = R4(buf+offset+56);  
19 i0x91.quat[0] = R4(buf+offset+60);  
20 i0x91.quat[1] = R4(buf+offset+64);  
21 i0x91.quat[2] = R4(buf+offset+68);  
22 i0x91.quat[3] = R4(buf+offset+72);
```

### 5.6.4 打印接收到的数据

```
1  printf("%-16s0x%X\r\n", "tag:", i0x91.tag);  
2  printf("%-16s%8.4f %8.4f %8.4f\r\n", "acc(G):", i0x91.acc[0],  
   i0x91.acc[1], i0x91.acc[2]);  
3  printf("%-16s%8.3f %8.3f %8.3f\r\n", "gyr(deg/s):", i0x91.gyr[0],  
   i0x91.gyr[1], i0x91.gyr[2]);  
4  printf("%-16s%8.3f %8.3f %8.3f\r\n", "mag(uT):", i0x91.mag[0],  
   i0x91.mag[1], i0x91.mag[2]);  
5  printf("%-16s%8.3f %8.3f %8.3f\r\n", "eul(deg):", i0x91.eul[0],  
   i0x91.eul[1], i0x91.eul[2]);  
6  printf("%-16s%8.3f %8.3f %8.3f %8.3f\r\n", "quat:", i0x91.quat[0],  
   i0x91.quat[1], i0x91.quat[2], i0x91.quat[3]);  
7  printf("%-16s%8.3f\r\n", "pressure(pa):", i0x91.pressure);  
8  printf("%-16s%d\r\n", "timestamp(ms):", i0x91.timestamp);
```

## 5.7 最大传输速率

协议	字节数	9600bps	115200bps	230400bps	256000bps	460800bps	921600bps
HI91	76	10Hz	100Hz	250Hz	250Hz	500Hz	1000Hz

## 6. RS-485输出协议 (Modbus)

Modbus协议是工业自动化领域最常用的通用协议，Modbus协议支持在RS485接口或以太网接口上运行，所有带有RS485接口或以太网接口的我司产品均支持Modbus协议。

### 6.1 Modbus指令说明

RS485通讯协议遵循Modbus RTU协议规范，数据以寄存器为单位进行发送和接收，每个寄存器占用2个字节，采用大端模式（高字节在前）。采用标准[Modbus CRC校验](#)。

**支持的功能码：**

- **0x06** (Write Single Register) : 写单个寄存器（每个Modbus寄存器为2个字节）
- **0x03** (Read Holding Registers) : 读取单个或多个寄存器数据
- **0x50** (自定义功能码) : 用于Modbus ID自动分配，方便量产部署，固件升级等

**出厂默认节点ID：80 (0x50)**

### 6.2 数据帧格式

#### 6.2.1 读寄存器 (0x03)

**主机发送：**

域名称	值	说明
ID	1-0xFF	Modbus 节点ID
FUN_CODE	0x03	命令码
ADDR_H	-	要读取的寄存器地址高8位
ADDR_L	-	要读取的寄存器地址低8位
LEN_H	-	要读取寄存器长度高8位（以寄存器个数为单位）
LEN_L	-	要读取寄存器长度低8位（以寄存器个数为单位）
CRC_L	-	CRC低8位
CRC_H	-	CRC高8位

**从机（模块）返回：**

域名称	值	说明
ID	1-0xFF	Modbus 节点ID
FUN_CODE	0x03	命令码
LEN	-	返回寄存器数据的长度（不算ID, FUN_CODE, LEN, CRC字段）以字节为单位
DATAH	-	返回数据高8位
DATAL	-	返回数据低8位
...	-	更多返回数据
CRC_L	-	CRC低8位
CRC_H	-	CRC高8位

## 6.2.2 写寄存器 (0x06)

主机发送:

域名称	值	说明
ID	1-0xFF	Modbus 节点ID
FUN_CODE	0x06	命令码
ADDR_H	-	寄存器地址高8位
ADDR_L	-	寄存器地址低8位
DATA_H	-	写入数据高8位
DATA_L	-	写入数据低8位
CRC_L	-	CRC低8位
CRC_H	-	CRC高8位

从机返回:

域名称	值	说明
ID	1-0xFF	Modbus 节点ID
FUN_CODE	0x06	命令码
ADDR_H	-	寄存器地址高8位
ADDR_L	-	寄存器地址低8位
DATA_H	-	写入数据高8位
DATA_L	-	写入数据低8位
CRC_L	-	CRC低8位
CRC_H	-	CRC高8位

## 6.3 寄存器列表

地址 (Hex)	地址 (Dec)	名称	类 型	功能	R/W	说明
0x00	0	CTRL	u16	控制	W	参见控制寄存器说明
0x04	4	UART1_BAUD	u16	波特率	R/W	串口波特率
0x05	5	MD_ID	u16	Modbus ID	R/W	Modbus ID: 有效范围: 1-128
0x06	6	HEADING_MODE	u16	航向角模 式	R/W	0: 6轴模式(相对航向, 航向角上电为0). 1:9轴模式(地 磁融合, 绝对航向)
0x34	52	ACCX	i16	加速度X	R	单位: G (1G = 1×重力加速度), 比例因 子: 0.00048828
0x35	53	ACCY	i16	加速度Y	R	单位: G (1G = 1×重力加速度), 比例因 子: 0.00048828
0x36	54	ACCZ	i16	加速度Z	R	单位: G (1G = 1×重力加速度), 比例因 子: 0.00048828
0x37	55	GYRX	i16	角速度X	R	单位deg/s, 比例因子: 0.061035
0x38	56	GYRY	i16	角速度Y	R	单位deg/s, 比例因子: 0.061035
0x39	57	GYRZ	i16	角速度Z	R	单位deg/s, 比例因子: 0.061035
0x3A	58	MAGX	i16	磁强度X	R	单位uT, 比例因子: 0.030517

地址 (Hex)	地址 (Dec)	名称	类 型	功能	R/W	说明
0x3B	59	MAGY	i16	磁强度Y	R	单位uT, 比例因子: 0.030517
0x3C	60	MAGZ	i16	磁强度Z	R	单位uT, 比例因子: 0.030517
0x3D	61	R_H	i32	横滚角高 16位	R	单位deg, 比例因子:0.001
0x3E	62	R_L	-	横滚角低 16位	R	单位deg, 比例因子:0.001
0x3F	63	P_H	i32	俯仰角高 16位	R	单位deg, 比例因子:0.001
0x40	64	P_L	-	俯仰角低 16位	R	单位deg, 比例因子:0.001
0x41	65	Y_H	i32	航向角高 16位	R	单位deg, 比例因子:0.001
0x42	66	Y_L	-	航向角低 16位	R	单位deg, 比例因子:0.001
0x43	67	TEMP	i16	温度	R	单位°C, 比例因子:0.01
0x44	68	PRS_H	i32	气压高16 位	R	单位Pa, 比例因子:0.01
0x45	69	PRS_L	-	气压低16 位	R	单位Pa, 比例因子:0.01
0x46	70	Q0	u16	四元数 QW	R	四元数, 比例因子: 0.0001
0x47	71	Q1	u16	四元数 QX	R	四元数, 比例因子: 0.0001
0x48	72	Q2	u16	四元数 QY	R	四元数, 比例因子: 0.0001
0x49	73	Q3	u16	四元数 QZ	R	四元数, 比例因子: 0.0001
0x4A	74	INCLI_X	i16	倾角仪X 轴角度	R	双轴倾角仪产品:X角度, ±180, 单位deg, 比例因子: 0.011 单轴倾角仪产品:X角度, 0-360, 单位deg, 比例因子: 0.011
0x4B	75	INCLI_Y	i16	倾角仪Y 轴角度	R	双轴倾角仪Y角度: ±90, 单位deg, 比例因子: 0.011 单轴倾角仪: 此寄存器保留
0x4E	78	HEVAE	i16	船舶垂荡	R	船舶垂荡位移输出, 单位 m, 比例因子 0.01
0x51	81	HEAVE_PERIOD	i16	船舶垂荡 周期	R	船舶垂荡位移周期, 单位s, 比例因子 0.001
0x70- 0x77	112- 119	PNAME	u16	设备名	R	设备名字符串, ASCII码, 共占8个寄存器
0x78	120	SW_VERSION	u16	软件版本	R	软件版本
0x79	121	BL_VERSION	u16	BL版本	R	BL版本

地址 (Hex)	地址 (Dec)	名称	类 型	功能	R/W	说明
0x7F- 0x82	127- 130	SN	u16	产品唯一 序列号	R	产品唯一序列号, 占4寄存器
0xA5	165	ATT_RST	u16	自动校平	W	3: 执行一次自动调平: 如果当前俯仰角/横滚角接近 0°,0°(水平正面放置), 则自动校准到0,0. 前如果当前俯 仰角/横滚角接近0° 或 180°(水平倒放), 则自动校准到 0°,180° 适用于机器人安装环境。其中, “接近”定义为 Pitch Roll均小于15° 5: 取消自动调平, 恢复绝对测量角度 其他值: 无效

控制寄存器说明 (寄存器地址: 0x00)

命令	CTL寄存器写入值
保存所有配置参数到Flash	0x0000
恢复出厂设置	0x0001
复位	0x00FF

## 6.4 常用配置



以下所有配置示例默认Modbus地址为0x50 (出厂默认) , 如果Modbus ID已经被用户修改, 则ID字段和CRC字段需要更改。

### 6.4.1 保存所有参数到Flash

50 06 00 00 00 00 84 4B

### 6.4.2 恢复出厂设置

50 06 00 00 00 01 45 8B

### 6.4.3 复位

50 06 00 00 00 FF C4 0B

### 6.4.4 配置波特率 (0x04)

配置目标波特率	指令 (Hex) ID=0X50 (出厂默认)
4800	50 06 00 04 00 00 C5 8A
9600	50 06 00 04 00 01 04 4A
19200	50 06 00 04 00 02 44 4B
38400	50 06 00 04 00 03 85 8B
57600	50 06 00 04 00 04 C4 49
115200	50 06 00 04 00 05 05 89
230400	50 06 00 04 00 06 45 88
460800	50 06 00 04 00 07 84 48

配置目标波特率

指令 (Hex) ID=0X50 (出厂默认)

921600

50 06 00 04 00 08 C4 4C

#### 6.4.5 配置节点ID (0x05)

格式 [CURRENT\_ID] 06 00 05 00 [NEW\_ID] CRC(2字节)

参数说明

- CURRENT\_ID: 当前Modbus 节点 ID
- NEW\_ID: 新 (要设置的) Modbus节点ID

示例 (当前节点ID=0x50)

- 设置NEW\_ID为0x50: 50 06 00 05 00 50 94 76
- 设置NEW\_ID为0x51: 50 06 00 05 00 51 55 B6
- 设置NEW\_ID为0x52: 50 06 00 05 00 52 15 B7
- 设置NEW\_ID为0x53: 50 06 00 05 00 53 D4 77

**⚠ 重要提示**

修改成功后Modbus地址会立即生效，需要修改Modbus的发送CUR\_ID字段。如果没有Modbus协议基础，建议使用上位机操作。

#### 6.4.6 设置安装方式 (0xA6)

配置目标安装方式

指令 (Hex) ID=0X50 (出厂默认)

水平, Z轴朝上安装 (默认值)

50 06 00 A6 00 18 64 62

绕X轴旋转-90° (Y轴正方向朝下的垂直安装)

50 06 00 A6 00 2B 24 77

绕X轴旋转90° (Y轴正方向朝上的垂直安装)

50 06 00 A6 00 34 65 BF

绕Y轴旋转90° (X轴正方向朝上的垂直安装)

50 06 00 A6 02 08 64 CE

绕Y轴旋转-90° (X轴正方向朝下垂直安装)

50 06 00 A6 01 A5 A5 83

#### 6.4.7 设置水平校准 (0xA5)

- 启动自动水平校平: 50 06 00 A5 00 02 15 A9
- 取消自动水平校平: 50 06 00 A5 00 05 54 6B

#### 6.4.8 设置6轴或9轴模式 (0x06)

- 设置为6轴模式: 50 06 00 06 00 00 64 4A
- 设置为9轴模式: 50 06 00 06 00 01 A5 8A

## 6.5 读取模块版本信息 (0x70-0x82)

读取模块产品名、软件版本及SN号：请求帧: 50 03 00 70 00 14 49 9F

字段	值	说明
Modbus节点ID	0x50	Modbus节点ID
功能码	0x03	读保持寄存器
起始地址	0x0070	产品信息起始地址
读取长度	0x0014	读取20个寄存器
CRC校验	0x9F49	-

响应帧: 50 03 28 48 49 31 34 52 32 4E 2D 34 38 35 2D 30 30 30 00 00 98 00 6B 00 00  
00 00 00 00 00 00 00 00 04 7D 95 5F 8D 2A 17 08 00 00 4D 0C

字段	数据	说明
Modbus节点ID	0x50	Modbus节点ID
功能码	0x03	功能码
数据长度	0x28	返回40字节数据,一共请求读取20个寄存器,每个寄存器2字节
产品名	48 49...30 30	CH10x(M)
软件版本	0x98	V1.52
引导版本	0x6B	V1.07
序列号	047D955F8D2A1708	SN码

## 6.6 读取传感器数据 (0x34-0x4B)

请求帧: 50 03 00 34 00 18 09 8F

字段	值	说明
Modbus节点ID	0x50	Modbus节点ID
功能码	0x03	读保持寄存器
起始地址	0x0034	传感器数据起始地址
读取长度	0x0018	读取24个寄存器
CRC校验	0x8F09	-

响应帧: 50 03 30 FF 01 03 B0 06 50 FC C9 FF 7C 00 91 01 D5 FD DB FD 27 00 00 21 FF  
00 00 7F F6 FF FD 73 E7 00 00 00 00 00 10 A6 0D 59 DD 4E 86 A8 06 30 17 82 1E CE

数据解析示例:

加速度 (单位: G, 可取9.8m/s<sup>2</sup>) :

轴向	寄存器值 (HEX)	原始值 (DEC)	比例因子	计算得出物理值
X	FF 01	-255	0.00048828	-0.1245
Y	03 B0	944	0.00048828	0.4609
Z	06 50	1616	0.00048828	0.7891

角速度 (单位: deg/s) :

轴向	寄存器值 (HEX)	原始值 (DEC)	比例因子	计算得出物理值
X	FC C9	-823	0.061035	-50.2318
Y	FF 7C	-132	0.061035	-8.0566
Z	00 91	145	0.061035	8.8501

磁场 (单位:  $\mu\text{T}$ ) :

轴向	寄存器值 (HEX)	原始值 (DEC)	比例因子	计算得出物理值
X	01 D5	469	0.030517	14.3125
Y	FD DB	-549	0.030517	-16.7538
Z	FD 27	-729	0.030517	-22.2469

欧拉角 (单位: deg) :

轴向	寄存器值 (HEX)	原始值 (DEC)	比例因子	计算得出物理值
横滚 (Roll)	00 00 21 FF	8703	0.001	8.703
俯仰角 (Pitch)	00 00 7F F6	32758	0.001	32.758
航向角 (Yaw)	FF FD 73 E7	-166937	0.001	-166.937

## 7. CAN数据协议 (J1939)

本产品支持CAN输出的模块默认采用J1939协议，严格遵循SAE J1939 国际标准。J1939是基于CAN 2.0B扩展帧格式的高层协议，广泛应用于商用车辆和工业设备的网络通信。有关J1939协议的更多细节可以参考[这里](#)。

### 7.0.1 CAN扩展帧格式

J1939使用CAN 2.0B扩展帧格式，29位标识符结构如下：

- 1 位域分布 (MSB → LSB) :
- 2 [28:26] Priority (P) - 优先级 (3位)
- 3 [25] Reserved (R) - 保留位 (1位)
- 4 [24] Data Page (DP) - 数据页 (1位)
- 5 [23:16] PDU Format (PF) - PDU格式 (8位)
- 6 [15:8] PDU Specific (PS) - PDU特定 (8位)
- 7 [7:0] Source Address - 源地址 (8位)

标识符计算公式：

```
1 CAN_ID = (Priority << 26) | (Reserved << 25) | (DataPage << 24) | (PF << 16) | (PS
<< 8) | SourceAddress
```

### 7.0.2 数据字节序 (Endianness)

**重要说明：** J1939协议采用**小端序 (Little-Endian)** 数据格式：

- **多字节数据：**低位字节在前，高位字节在后
- **位序：**LSB (Least Significant Bit) 在低位
- **示例：**32位整数0x12345678在CAN帧中的字节顺序为： 78 56 34 12

## 7.1 协议参数配置

参数项	配置值	说明
CAN波特率	500Kbps (默认)	支持125K/250K/500K/800K/1000K
帧格式	CAN 2.0B扩展帧 (29位标识符)	符合J1939标准
数据长度	8字节 (固定)	每个PGN数据载荷长度
帧优先级	3 (默认)	范围：0-7, 0为最高优先级
默认节点地址	8	可配置范围：1-127, 广播地址:255
PF (PDU Format)	0xFF (专有PGN)	厂商自定义PGN范围
PS (PDU Specific)	数据类型标识	区分不同的传感器数据类型
数据格式	小端序 (LSB优先)	多字节数据低位在前
数据类型	有符号/无符号整型	根据具体PGN定义

## 7.2 PGN消息列表

本产品支持多种传感器数据的J1939 PGN消息，所有PGN均采用厂商自定义格式（PF=0xFF）。每个PGN包含8字节数据载荷，采用小端序编码。

### 7.2.1 PGN 65327 (0xFF2F) - 时间信息

**功能描述：** 提供UTC时间信息，支持时间同步功能

**CAN标识符格式：** 0x0CFF2F[SA]

- Priority: 3 (0x0C)
- PF: 0xFF, PS: 0x2F
- SA: 源地址 (默认0x08)

**数据格式：**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0	UTC年	uint8	0-99	年	1	20代表2020年
1	UTC月	uint8	0-12	月	1	1-12表示月份
2	UTC日	uint8	0-31	日	1	1-31表示日期
3	UTC时	uint8	0-23	时	1	24小时制
4	UTC分	uint8	0-59	分	1	分钟
5	UTC秒	uint8	0-59	秒	1	秒
6-7	UTC毫秒	uint16	0-999	ms	1	毫秒，小端序存储

**数据示例：**

```
1 CAN ID: 0x0CFF2F08
2 数据: 18 06 12 0E 1E 2D 58 02
3 解析: 2024年6月18日 14:30:45.600 UTC
```

### 7.2.2 PGN 65332 (0xFF34) - 三轴加速度

**功能描述：** 提供三轴加速度测量数据

**CAN标识符格式：** 0x0CFF34[SA]

**数据格式：**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0-1	加速度X	int16	±32767	G	0.00048828	X轴加速度，小端序
2-3	加速度Y	int16	±32767	G	0.00048828	Y轴加速度，小端序
4-5	加速度Z	int16	±32767	G	0.00048828	Z轴加速度，小端序
6-7	保留	uint16	0	-	-	保留字段，固定为0

### 7.2.3 PGN 65335 (0xFF37) - 三轴角速度

**功能描述:** 提供三轴角速度（陀螺仪）测量数据

**CAN标识符格式:** 0x0CFF37[SA]

**数据格式:**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0-1	角速度X	int16	±32767	deg/s	0.061035	X轴角速度, 小端序
2-3	角速度Y	int16	±32767	deg/s	0.061035	Y轴角速度, 小端序
4-5	角速度Z	int16	±32767	deg/s	0.061035	Z轴角速度, 小端序
6-7	保留	uint16	0	-	-	保留字段, 固定为0

### 7.2.4 PGN 65341 (0xFF3D) - 俯仰横滚角

**功能描述:** 提供俯仰角和横滚角姿态信息

**CAN标识符格式:** 0x0CFF3D[SA]

**数据格式:**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0-3	横滚角 (Roll)	int32	±180000000	deg	0.001	横滚角, 小端序
4-7	俯仰角 (Pitch)	int32	±90000000	deg	0.001	俯仰角, 小端序

### 7.2.5 PGN 65345 (0xFF41) - 航向角

**功能描述:** 提供航向角（偏航角）信息，支持两种表示方式

**CAN标识符格式:** 0x0CFF41[SA]

**数据格式:**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0-3	航向角 (0-360°)	uint32	0-360000000	deg	0.001	0-360°表示, 顺时针为正, 小端序
4-7	航向角 (±180°)	int32	±180000000	deg	0.001	±180°表示, 逆时针为正, 小端序

### 7.2.6 PGN 65338 (0xFF3A) - 三轴磁场强度

**功能描述:** 提供三轴磁场强度测量数据

**CAN标识符格式:** 0x0CFF3A[SA]

**数据格式:**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0-1	磁场强度X	int16	±32767	µT	0.030517	X轴磁场强度, 小端序
2-3	磁场强度Y	int16	±32767	µT	0.030517	Y轴磁场强度, 小端序
4-5	磁场强度Z	int16	±32767	µT	0.030517	Z轴磁场强度, 小端序

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
6-7	保留	uint16	0	-	-	保留字段, 固定为0

### 7.2.7 PGN 65350 (0xFF46) - 四元数

**功能描述:** 提供姿态四元数表示

**CAN标识符格式:** 0x0CFF46[SA]

**数据格式:**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0-1	四元数 qw	int16	±32767	-	0.0001	四元数实部, 小端序
2-3	四元数 qx	int16	±32767	-	0.0001	四元数i分量, 小端序
4-5	四元数 qy	int16	±32767	-	0.0001	四元数j分量, 小端序
6-7	四元数 qz	int16	±32767	-	0.0001	四元数k分量, 小端序

### 7.2.8 PGN 65354 (0xFF4A) - 倾角仪输出

**功能描述:** 专用于倾角仪产品的角度输出

**适用范围:** 仅适用于输出J1939协议的倾角仪产品

**CAN标识符格式:** 0x0CFF4A[SA]

**数据格式:**

字节位置	字段名称	数据类型	取值范围	单位	比例因子	说明
0-3	X轴倾角	int32	0-360000000	deg	0.001	X轴倾角, 可配置0-360°或±180°
4-7	Y轴倾角	int32	0-360000000	deg	0.001	Y轴倾角, 可配置0-360°或±90°

## 7.3 配置协议

### 7.3.1 协议格式

本产品采用基于J1939的配置协议, 支持主机对设备参数的读写操作。配置消息使用专用PGN, 通过标准J1939扩展帧格式传输。

**配置帧格式:**

- **CAN标识符:** 0x0CEF[DA][SA]
  - SA: 源地址,发出帧的地址,对于配置协议,一般为主机地址,任意值
  - DA: 目的地地址,对于配置协议,一般为产品节点ID,也可以是广播地址255

**数据载荷格式:**

字节位置	字段名称	数据类型	说明
0-1	ADDR	uint16	寄存器地址, 小端序
2	CMD	uint8	命令类型 (0x06=写, 0x03=读)

字节位置	字段名称	数据类型	说明
3	STATUS	uint8	状态字段 (写命令时为0, 读响应时为状态)
4-7	VAL	uint32	数据值, 小端序

### 7.3.2 寄存器地址映射

见 Modbus 协议章节 寄存器列表.

## 7.4 配置示例

以下配置示例以出厂默认节点ID 8 为例.

29'b 拓展帧地址	数据	描述	说明
0x0CEF08xx	2F 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF2F(UTC时间) 发送间隔, 单位ms, 范围:5 - 1000
0x0CEF08xx	34 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF34(加速度) 发送间隔, 单位ms, 范围:5 - 1000
0x0CEF08xx	37 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF37(角速度) 发送间隔, 单位ms, 范围:5 - 1000
0x0CEF08xx	3D 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF3D(俯仰横滚) 发送间隔, 单位ms, 范围:5-1000
0x0CEF08xx	41 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF41(航向角) 发送间隔, 单位ms, 范围:5 -1000
0x0CEF08xx	3A 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF3A(磁强度) 发送间隔, 单位ms, 范围:5 -1000
0x0CEF08xx	46 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF46(四元数) 发送间隔, 单位ms, 范围:5 -1000
0x0CEF08xx	4A 01 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	PGN:FF4A(倾角仪输出) 发送间隔, 单位ms, 范围:5 -1000
0x0CEF08xx	96 00 06 00 [PGN]	PGN: 4 字节	同步触发输出, 如 PGN=0xFF34(加速度, 96 00 06 00 34 FF 00 00), 则触发一次模块发送一次加速度帧. 此请求没有响应帧回应, 发送成功后模块直接发送相应数据帧.
0x0CEF08xx	A5 00 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	VAL = 1 航向复位: 重置航向角为0 VAL = 2 设置相对零点: 将当前Pitch/Roll角度设置为零 VAL = 3 自动校平: 自动校准到水平位置 VAL = 5 取消水平校平: 清除相对俯仰横滚角度
0x0CEF08xx	9D 00 06 00 01 00 00 00	-	全局使能节点数据输出(默认)
0x0CEF08xx	9D 00 06 00 00 00 00 00	-	全局关闭节点数据输出
0x0CEF08xx	00 00 06 00 00 00 00 00	-	保存所有配置参数到Flash
0x0CEF08xx	00 00 06 00 01 00 00 00	-	恢复出厂设置

29'b 拓展帧地址	数据	描述	说明
0x0CEF08xx	00 00 06 00 FF 00 00 00	-	复位
0x0CEF08xx	9A 00 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	配置波特率(保存设置, 复位生效): 0:1000K, 1:800K, 2:500K, 3:250K,
0x0CEF08xx	9C 00 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	设置J1939 节点ID: 1-128
0x0CEF08xx	9E 00 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	设置倾角仪X轴正负方向, 0:默认 1:反向
0x0CEF08xx	9F 00 06 00 [VAL]	VAL: 4 字节	设置倾角仪Y轴正负方向, 0:默认 1:反向

### ■ 地址说明

- 地址域中xx: J1939协议标识符的源地址(SA), 可为任意字节
- 数据域中xx: 任意字节

**示例:** ID=0x0CEF0855, DATA = 37 01 06 00 64 00 00 00: 将PGN:FF37(角速度)设置为100ms周期(10Hz)

## 7.5 时间同步

本产品支持基于J1939协议的高精度时间同步功能, 实现设备时钟与UTC时间的精确对齐。该功能结合硬件PPS信号和J1939时间消息, 确保时间同步的准确性和可靠性。

### 7.5.0.1 同步原理

时间同步采用双重触发机制:

- 硬件同步信号:** 外部PPS (每秒脉冲) 信号提供精确的时间基准
- 软件时间信息:** J1939 PGN 65327消息提供具体的UTC时间数据

### 7.5.0.2 同步流程

#### 步骤1: 硬件连接

- 将外部PPS信号连接至设备的SYNC\_IN/PPS引脚
- PPS信号应为TTL电平, 上升沿有效
- 信号频率: 1Hz (每秒一个脉冲)

#### 步骤2: PPS信号检测

- 设备检测并验证PPS信号的稳定性
- 要求连续接收至少3个有效PPS脉冲
- PPS脉冲间隔误差应小于±10ms

### 步骤3：时间信息接收

- 主机通过J1939发送PGN 65327时间信息帧
- 消息格式参见“PGN 65327 - 时间信息”章节
- 时间信息必须为有效的UTC时间

### 步骤4：同步执行

- 设备在接收到时间信息后，等待下一个PPS上升沿
- 在PPS上升沿到达时，将内部时钟设置为指定的UTC时间
- 同步完成后，设备开始输出准确的时间戳

#### 7.5.0.3 同步示例

场景：将设备时间同步到2024年6月18日14:30:45.600 UTC

步骤1：确保PPS信号已连接并稳定

步骤2：主机发送时间同步消息

```
1 CAN ID: 0x0CFF2F55 // PGN 65327, 源地址0x55 (任意值)
2 数据: 18 06 12 0E 1E 2D 58 02
3 解析:
4 - UTC年: 0x18 = 24 (2024年)
5 - UTC月: 0x06 = 6 (6月)
6 - UTC日: 0x12 = 18 (18日)
7 - UTC时: 0x0E = 14 (14时)
8 - UTC分: 0x1E = 30 (30分)
9 - UTC秒: 0x2D = 45 (45秒)
10 - UTC毫秒: 0x0258 = 600 (600毫秒)
```

### 步骤3：设备行为

- 接收并解析时间信息
- 等待下一个PPS上升沿（最多等待1秒）
- 在PPS上升沿到达时，设置内部时钟为14:30:46.000 UTC
- 后续输出的PGN 65327将包含准确的UTC时间

## 8. CAN数据协议 (CANopen)

模块默认输出协议为J1939。如需CANopen协议，请联系技术支持。CAN接口输出遵循CANopen协议，所有通讯均使用标准数据帧，使用TPDO1-7传输数据。不接收/发送远程帧和扩展数据帧，所有TPDO采用异步定时触发模式。

### 8.1 CANopen默认设置

默认配置	值
CAN波特率	500 kbit/s
节点ID	8
初始化状态	Operational
TPDO输出速率	1Hz - 200Hz (每个TPDO)

### 8.2 CANopen TPDO

通道	帧ID	数据长度 (DLC)	传输方式	输出频率 (Hz)	数据	说明
TPDO1	0x180+ID	6	异步定时 (0xFE)	100	加速度	类型: int16, 低字节在前, 每个轴2字节, 共6字节 分别为X、Y、Z轴加速度, 单位为mG (0.001G)
TPDO2	0x280+ID	6	异步定时 (0xFE)	100	角速度	类型: int16, 低字节在前, 每个轴2字节, 共6字节 分别为X、Y、Z轴角速度, 单位为0.1deg/s
TPDO3	0x380+ID	6	异步定时 (0xFE)	100	欧拉角	类型: int16, 低字节在前, 每个轴2字节, 共6字节 顺序分别为横滚角 (Roll)、俯仰角 (Pitch)、航向角 (Yaw), 单位为0.01°
TPDO4	0x480+ID	8	异步定时 (0xFE)	100	四元数	类型: int16, 低字节在前, 每个元素2字节, 共8字节 分别为w,x,y,z, 单位四元数扩大10000倍后结果。如四元数为1,0,0,0时, 输出10000,0,0,0
TPDO6	0x680+ID	4	异步定时 (0xFE)	20	气压	类型: int32, 共4字节, 单位Pa
TPDO7	0x780+ID	8	异步定时 (0xFE)	100	倾角仪角度	类型: int32, 低字节在前, 每个轴4字节, 共8字节 顺序分别为X轴、Y轴, 单位为0.01°

#### 8.2.1 数据解析示例

##### 加速度和角速度数据解析:

加速度CAN帧: ID=0x188, DATA = 4A 00 1F 00 C8 03

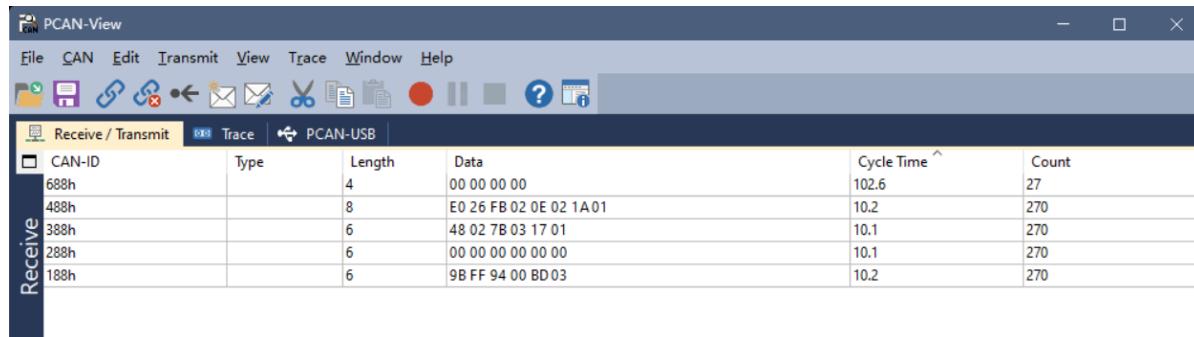
- ID=0x188: ID为8的设备发送的加速度数据帧
- 加速度X轴 = 0x004A = 74 = 74mG
- 加速度Y轴 = 0x001F = 31 = 31mG
- 加速度Z轴 = 0x03C8 = 968 = 968mG

**角速度CAN帧:** ID=0x288, DATA = 15 00 14 01 34 00

- ID=0x288: ID为8的设备发送的角速度数据帧
- 角速度X轴 = 0x0015 = 21 = 2.1deg/s
- 角速度Y轴 = 0x0114 = 276 = 27.6deg/s
- 角速度Z轴 = 0x0034 = 52 = 5.2deg/s

## 8.3 上位机连接CAN设备

使用PCAN-View工具，配合PCAN，可以在接收框（Rx Message）中显示收到的CAN消息及帧率，如下图所示：



## 8.4 配置指令 (SDO协议)

所有配置指令均采用快速SDO配置。所有配置更改后需要发送保存配置指令才能保存到Flash。

### 8.4.1 SDO (Service Data Object) 协议

**快速SDO格式:**

**主机发送SDO命令到从机:**

CAN_ID	CS命令符 (1B)	数据字典索引 (2B)	子索引 (1B)	数据 (4B)
0x600+ID	0x23 (写4B)	低位在前	子索引	数据, 低位在前

**从机回复SDO命令到主机:**

CAN_ID	SDO命令 (1B)	数据字典索引 (2B)	子索引 (1B)	数据 (4B)
0x580+ID	0x60 (写成功应答)	低位在前	子索引	保留

### 8.4.2 常用配置指令

#### 8.4.2.1 修改节点ID (0x209C)

**指令:** ID=0x608, DATA=23,9C,20,00,[ID],00,00,00

- ID修改范围: 1-127
- 修改后需要保存配置到Flash且复位（或重新上电）生效

#### 8.4.2.2 保存配置到Flash (0x2000)

**指令:** ID=0x608, DATA=23,00,20,00,00,00,00,00

#### 8.4.2.3 复位 (0x2000)

**指令:** ID=0x608, DATA=23,00,20,00,FF,00,00,00

#### 8.4.2.4 恢复出厂设置 (0x2000)

**指令:** ID=0x608, DATA=23,00,20,00,01,00,00,00

**⚠ 警告** 恢复出厂设置将所有参数包括波特率、节点ID等恢复至出厂值，重新上电生效，请谨慎使用。

#### 8.4.2.5 修改CAN波特率 (0x209A)

**指令:** ID=0x608, DATA=23,9A,20,00,[BAUD\_CODE]

修改后需要保存配置到Flash且复位（或重新上电）生效。

- CAN波特率修改为1000 kbit/s: ID=0x608, DATA=23,9A,20,00,00,00,00,00
- CAN波特率修改为500 kbit/s: ID=0x608, DATA=23,9A,20,00,02,00,00,00
- CAN波特率修改为250 kbit/s: ID=0x608, DATA=23,9A,20,00,03,00,00,00
- CAN波特率修改为125 kbit/s: ID=0x608, DATA=23,9A,20,00,04,00,00,00

### 8.4.3 TPDO配置

以下配置操作均使用快速SDO来写数据字典，其中TPDO通道与其对应的参数索引为：

通道	帧ID	参数索引地址	说明
TPDO1	0x180+ID	0x1800	加速度
TPDO2	0x280+ID	0x1801	角速度
TPDO3	0x380+ID	0x1802	欧拉角
TPDO4	0x480+ID	0x1803	四元数
TPDO6	0x680+ID	0x1804	气压
TPDO7	0x780+ID	0x1805	倾角仪输出

#### 8.4.3.1 修改/关闭/开启数据输出速率 (0x1800-0x1805)

**配置说明** 此项配置立即生效

**常用配置示例:**

- ID=0x608, DATA=2B,00,18,05,00,00,00,00 – 关闭加速度输出 (1800.5=0)
- ID=0x608, DATA=2B,00,18,05,05,00,00,00 – 加速度200Hz输出 (1800.5=5)
- ID=0x608, DATA=2B,00,18,05,0A,00,00,00 – 加速度100Hz输出 (1800.5=10)
- ID=0x608, DATA=2B,00,18,05,14,00,00,00 – 加速度50Hz输出 (1800.5=20)
- ID=0x608, DATA=2B,00,18,05,32,00,00,00 – 加速度20Hz输出 (1800.5=50)

- ID=0x608, DATA=2B,00,18,05,64,00,00,00 – 加速度10Hz输出 (1800.5=100)

### 角速度配置:

- ID=0x608, DATA=2B,01,18,05,00,00,00,00 – 关闭角速度输出 (1801.5=0)
- ID=0x608, DATA=2B,01,18,05,05,00,00,00 – 角速度200Hz输出 (1801.5=5)
- ID=0x608, DATA=2B,01,18,05,0A,00,00,00 – 角速度100Hz输出 (1801.5=10)
- ID=0x608, DATA=2B,01,18,05,14,00,00,00 – 角速度50Hz输出 (1801.5=20)
- ID=0x608, DATA=2B,01,18,05,32,00,00,00 – 角速度20Hz输出 (1801.5=50)
- ID=0x608, DATA=2B,01,18,05,64,00,00,00 – 角速度10Hz输出 (1801.5=100)

### 欧拉角配置:

- ID=0x608, DATA=2B,02,18,05,00,00,00,00 – 关闭欧拉角输出 (1802.5=0)
- ID=0x608, DATA=2B,02,18,05,05,00,00,00 – 欧拉角200Hz输出 (1802.5=5)
- ID=0x608, DATA=2B,02,18,05,0A,00,00,00 – 欧拉角100Hz输出 (1802.5=10)
- ID=0x608, DATA=2B,02,18,05,14,00,00,00 – 欧拉角50Hz输出 (1802.5=20)
- ID=0x608, DATA=2B,02,18,05,32,00,00,00 – 欧拉角20Hz输出 (1802.5=50)
- ID=0x608, DATA=2B,02,18,05,64,00,00,00 – 欧拉角10Hz输出 (1802.5=100)

### 四元数配置:

- ID=0x608, DATA=2B,03,18,05,00,00,00,00 – 关闭四元数输出 (1803.5=0)
- ID=0x608, DATA=2B,03,18,05,05,00,00,00 – 四元数200Hz输出 (1803.5=5)
- ID=0x608, DATA=2B,03,18,05,0A,00,00,00 – 四元数100Hz输出 (1803.5=10)
- ID=0x608, DATA=2B,03,18,05,14,00,00,00 – 四元数50Hz输出 (1803.5=20)
- ID=0x608, DATA=2B,03,18,05,32,00,00,00 – 四元数20Hz输出 (1803.5=50)
- ID=0x608, DATA=2B,03,18,05,64,00,00,00 – 四元数10Hz输出 (1803.5=100)

### 气压配置:

- ID=0x608, DATA=2B,04,18,05,00,00,00,00 – 关闭气压输出 (1804.5=0)
- ID=0x608, DATA=2B,04,18,05,05,00,00,00 – 气压200Hz输出 (1804.5=5)
- ID=0x608, DATA=2B,04,18,05,0A,00,00,00 – 气压100Hz输出 (1804.5=10)
- ID=0x608, DATA=2B,04,18,05,14,00,00,00 – 气压50Hz输出 (1804.5=20)
- ID=0x608, DATA=2B,04,18,05,32,00,00,00 – 气压20Hz输出 (1804.5=50)
- ID=0x608, DATA=2B,04,18,05,64,00,00,00 – 气压10Hz输出 (1804.5=100)

**配置示例说明** 以TPDO1（加速度）输出速率为100Hz（每10ms输出一次）为例：0x23为SDO写四个字节指令，0x00,0x18为写0x1800索引，0x05为子索引， $0x00,0x0A = (0x00 \ll 8) + 0x0A = 10$ （单位为ms），后面不足补0。

#### 8.4.3.2 设置倾角仪输出正负号 (0x209E)

- ID=0x608, DATA=23,9E,20,00,00,00,00,00 – X轴正负号为出厂默认方向
- ID=0x608, DATA=23,9E,20,00,01,00,00,00 – X轴正负号反向
- ID=0x608, DATA=23,9F,20,00,00,00,00,00 – Y轴正负号为出厂默认方向
- ID=0x608, DATA=23,9F,20,00,01,00,00,00 – Y轴正负号反向

#### 8.4.3.3 设置倾角仪零点 (0x20A5)

- ID=0x608, DATA=23,A5,20,00,02,00,00,00 – 写入后即设置当前位置为输出零点 (X=0, Y=0)
- ID=0x608, DATA=23,A5,20,00,05,00,00,00 – 写入后取消零点配置，输出真实的X、Y角度（相当于X、Y offset=0）

### 8.4.4 同步协议

遵循CANopen协议，模块可以将各个TPDO设置为同步模式，即停止异步定时发送，而等待CANopen同步帧。当同步帧到来时，发送一帧TPDO数据。

#### 8.4.4.1 配置TPDO为同步模式

将想设置为同步模式的TPDO配置为同步模式，通过TPDO通讯参数字典[0x180x.2]（Transmission type）设置为0x01同步模式即可。具体意义请查看CANopen协议。

#### 以TPDO1（加速度信息）为例：

- ID=0x608, DATA=2F,00,18,02,01,00,00,00 – 写入[0x1800.2(US8类型)]=1，设置TPDO1通讯模式为同步模式
- ID=0x608, DATA=2F,00,18,02,FF,00,00,00 – 写入[0x1800.2(US8类型)]=0xFF，设置TPDO1通讯模式为异步通讯模式（出厂默认）

#### 8.4.4.2 发送CANopen同步帧

发送CANopen同步帧：ID:80, DATA:空

模块接收到同步帧后，所有配置为同步模式的TPDO会发送一帧数据，实现同步。

#### 8.4.4.3 设置心跳包

心跳协议通过写入[0x1017.0(US16)]设置，有效范围0-65535，单位ms。0表示禁用心跳包。

**示例：** ID=0x608, DATA=2B,17,10,00,64,00,00,00 – 设置心跳包周期为100ms

## 9. 地磁校准

### 9.1 地磁校准适用场景

9轴模式（磁辅助绝对航向角模式）使用的前提条件：

1. 首次使用9轴模式时，必须至少进行一次用户地磁校准
2. 使用环境中无空间磁场干扰（建议在室外空旷处校准，室内等复杂磁环境下难以保证校准效果）
3. 模块与安装载体（PCB、外壳、机器人等）的相对位置在使用过程中保持固定

### 9.2 地磁校准步骤

当首次使用模块并且需要使用AHRS（9轴）模式时，应按以下步骤进行校准操作：

#### 9.2.1 1. 模式切换

首先需要将模块切换到9轴模式（详见“工作模式配置”章节）

#### 9.2.2 2. 环境检查

**常见磁场干扰源：**铁质家具、电脑显示器、电机变压器、手机充电器、建筑钢筋结构

**推荐校准环境：**

- 最佳：室外空旷场地，远离建筑物和车辆（距离 > 5m）
- 可接受：室内远离干扰源的区域（距离 > 30cm）

#### ⚠ 重要提示

如果模块已安装在产品的PCB上，或产品具有磁性外壳，或已安装在机器人/机械设备上，**必须将这些与模块固联的物体视为一个整体进行校准**。单独校准模块后再安装到产品中无法达到校准效果。

#### 9.2.3 3. 校准操作

**发送校准指令：** CONFIG MCAL START (需固件版本 ≥ 1.7.0)

**执行校准动作：**

1. 在尽量小的空间范围内，位置尽量不动，只缓慢旋转模块
2. 旋转要求：每个轴至少旋转360°（建议2-3圈），速度均匀（20-100 deg/s，即5-20秒转一圈），避免中途停顿
3. 校准时间：通常需要30-60秒

**建议旋转方案：** 绕X轴旋转2圈 → 绕Y轴旋转2圈 → 绕Z轴旋转2圈，或随机旋转确保每个轴都经历充分的角度变化

#### 9.2.4.4. 校准状态查询

发送指令： LOG MCAL STAT

返回示例：

```
1  STAT=1  
2  PROGRESS=8  
3  OK
```

#### 状态字段STAT

STAT值	状态说明	操作建议
0	当前空闲	可以开始新的校准
1	正在校准中	继续旋转模块，等待校准完成
2	正在验证结果	保持静止，等待验证完成
3	校准已完成	校准成功，可以正常使用
4	校准失败	参考故障排查流程，重新校准

**PROGRESS**:范围0-100，表示当前校准进度百分比。当**PROGRESS**达到100(100%)且**STAT**=3时，校准成功。

#### 9.2.5.5. 校准结果验证

- 校准完成后，水平放置模块，缓慢旋转一周（360°）
- 观察航向角输出：理想情况应连续变化0°-360°无跳变，可接受误差±5°以内
- 若出现大角度跳变（>10°）或航向角不随旋转变化，参考下文“校准故障排查流程”

#### 9.3 校准故障排查流程

当校准失败（STAT=4）或验证结果异常时，按以下步骤排查：

##### 步骤1：检查环境磁场强度

在校准位置静止放置模块，读取磁场强度（mag\_b字段），计算磁场总强度： $B_{total} = \sqrt{Bx^2 + By^2 + Bz^2}$

磁场强度	环境评估	处理建议
20-60 μT	正常	可以继续校准
< 20 μT 或者 >60 μT	过弱	检查是否靠近强磁性物体，远离磁场干扰源，更换位置

##### 步骤2：检查旋转动作 - 确保每个轴至少旋转360°，速度20-100 deg/s，避免停顿

**步骤3：检查空间磁场干扰** - 在同一位置不同朝向测量磁场强度，若变化 > 10 μT，说明存在空间磁场干扰，需更换位置或使用6轴模式

## 9.4 常见问题及解决方案

失败原因	典型现象	解决方案
环境磁场干扰过大	STAT=4或航向角跳变	更换校准环境至室外空旷处
旋转动作不规范	PROGRESS增长缓慢或停滞	确保每个轴充分旋转，速度均匀
旋转时位置移动	校准完成但精度差	校准时保持位置固定，仅旋转姿态
模块与载体位置变化	重新安装后航向角误差增大	将模块与载体作为整体重新校准

## 9.5 重要提醒

**⚠ 警告1：室内磁场环境限制** - 室内空间磁场干扰严重且无法通过校准消除，地磁辅助（9轴）模式航向角精度很大程度上取决于室内磁场畸变程度。

**⚠ 警告2：室内使用建议** - 若室内磁场环境较差（电脑机房、实验室、车间、地下车库等），即使校准成功，航向角精度可能仍不如6轴模式，甚至会出现大角度误差（>10°）。**建议在室内环境下优先使用6轴模式。**

**⚠ 警告3：固定安装要求** - 若安装环境存在磁场干扰，该干扰源必须与模块保持固定相对位置。模块安装在导磁刚体（机器人/机械设备/车辆/船舶/三脚架/PCB板等）之上时，需要将整个系统一起旋转校准。模块在使用过程中不应与被安装体发生相对位移，一旦分离需要重新校准。

**⚠ 警告4：电机振动影响** - 机器人电机运行时产生的振动和磁场干扰可能影响校准效果。建议在电机停止状态下进行校准，或在实际工作状态下校准（将电机磁场视为固定干扰源）。

## 9.6 校准频率与模式选择

**校准频率建议：** 固定安装环境稳定时首次校准1次即可；移动应用每次更换环境后校准；模块与载体相对位置变化时重新校准；长期使用（>1年）每年校准1次；出现异常航向角误差时立即重新校准。

**模式选择建议：**

应用场景	推荐模式	原因
室外空旷环境（无人机等）	9轴模式	磁场干扰小，可获得绝对航向角
室内环境（AGV、机器人等）	6轴模式	室内磁场干扰大，6轴模式更稳定
靠近电机/电磁设备	6轴模式	电磁干扰无法通过校准消除
需要绝对航向角	9轴模式	必须确保环境磁场稳定且完成校准
仅需相对航向角	6轴模式	6轴模式航向角上电为0，适合相对测量

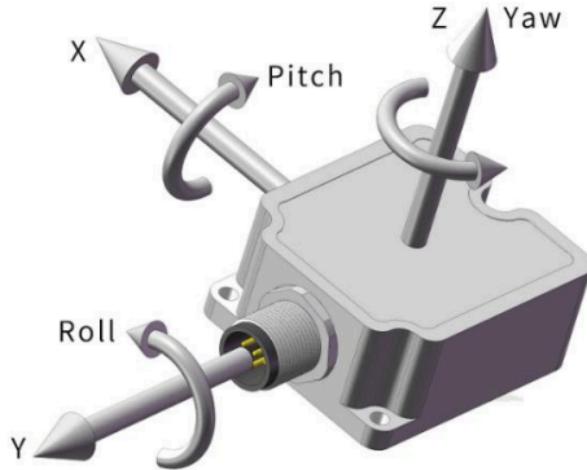
## 10. 附录1 四元数/欧拉角/旋转矩阵互转

### 10.1 四元数转旋转矩阵

给定四元数  $Q_{b2n} = [q_0, q_1, q_2, q_3]^T$ , 方向余弦矩阵为:

$$C_{b2n} = \begin{bmatrix} q_0^2 + q_1^2 - q_2^2 - q_3^2 & 2(q_1q_2 - q_0q_3) & 2(q_1q_3 + q_0q_2) \\ 2(q_1q_2 + q_0q_3) & q_0^2 - q_1^2 + q_2^2 - q_3^2 & 2(q_2q_3 - q_0q_1) \\ 2(q_1q_3 - q_0q_2) & 2(q_2q_3 + q_0q_1) & q_0^2 - q_1^2 - q_2^2 + q_3^2 \end{bmatrix}$$

### 10.2 四元数转欧拉角 - 东北天(ENU)-312(先转Z,然后X轴,最后Y轴)旋转顺序下的欧拉角



给定四元数  $Q_{b2n} = [q_0, q_1, q_2, q_3]^T$ , 其中  $q_0$  为标量部分,  $[q_1, q_2, q_3]$  为矢量部分。 $Q_{b2n}$  代表b系到n系的坐标旋转四元数: 其中:

- $\text{pitch}(\theta)$ : 绕X轴的旋转角度, 范围  $[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$
- $\text{roll}(\varphi)$ : 绕Y轴的旋转角度, 范围  $[-\pi, \pi]$
- $\text{yaw}(\psi)$ : 绕Z轴的旋转角度, 范围  $[-\pi, \pi]$

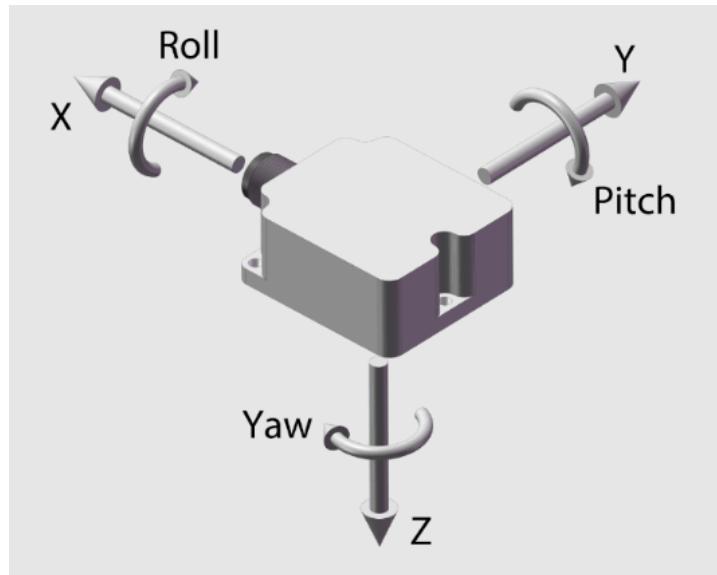
四元数转欧拉角:

$$\begin{aligned} \text{pitch} &= \arcsin(2(q_0q_1 + q_2q_3)) \\ \text{roll} &= -\arctan 2(2(q_1q_3 - q_0q_2), q_0^2 - q_1^2 - q_2^2 + q_3^2) \\ \text{yaw} &= -\arctan 2(2(q_1q_2 - q_0q_3), q_0^2 - q_1^2 + q_2^2 - q_3^2) \end{aligned}$$

欧拉角转四元数:

$$\begin{bmatrix} q_0 \\ q_1 \\ q_2 \\ q_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) \cos\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) \cos\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) - \sin\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) \\ \cos\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) \cos\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) - \cos\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) \\ \cos\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) \cos\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) + \cos\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) \\ \cos\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) \cos\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) + \sin\left(\frac{\text{pitch}}{2}\right) \sin\left(\frac{\text{roll}}{2}\right) \cos\left(\frac{\text{yaw}}{2}\right) \end{bmatrix}$$

### 10.3 四元数转欧拉角 - 北东地(NED)-321(先转Z轴,然后Y轴,最后X轴)旋转顺序下的欧拉角



给定四元数  $Q_{b2n} = [q_0, q_1, q_2, q_3]^T$ , 其中  $q_0$  为标量部分,  $[q_1, q_2, q_3]$  为矢量部分。 $Q_{b2n}$  代表 b 系到 n 系的坐标旋转四元数: 其中:

- pitch( $\theta$ ): 绕Y轴的旋转角度, 范围  $[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$
- roll( $\varphi$ ): 绕X轴的旋转角度, 范围  $[-\pi, \pi]$
- yaw( $\psi$ ): 绕Z轴的旋转角度, 范围  $[-\pi, \pi]$

四元数转欧拉角:

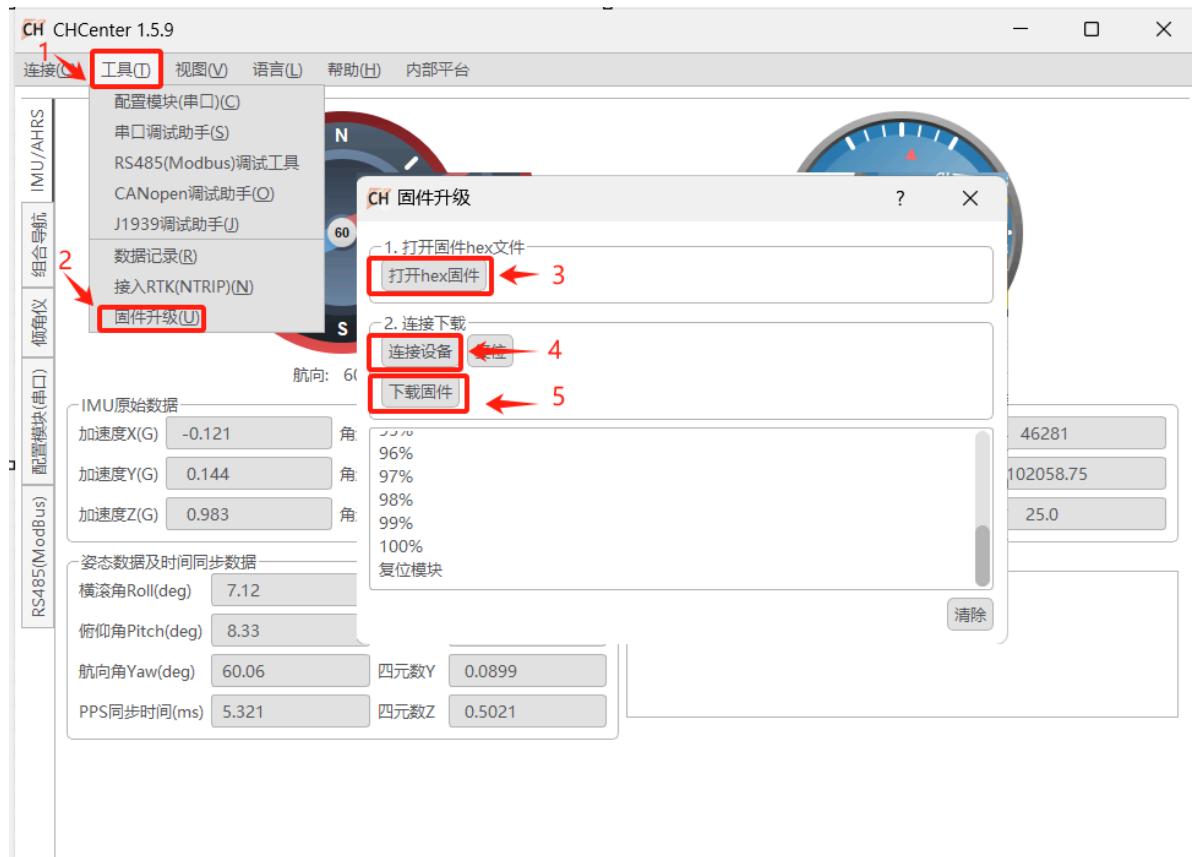
$$\begin{aligned} roll &= \arctan 2(2(q_0q_1 + q_2q_3), 1 - 2(q_1^2 + q_2^2)) \\ pitch &= \arcsin(2(q_0q_2 - q_1q_3)) \\ yaw &= \arctan 2(2(q_0q_3 + q_1q_2), 1 - 2(q_2^2 + q_3^2)) \end{aligned}$$

欧拉角转四元数:

$$\begin{bmatrix} q_0 \\ q_1 \\ q_2 \\ q_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\left(\frac{roll}{2}\right) \cos\left(\frac{pitch}{2}\right) \cos\left(\frac{yaw}{2}\right) + \sin\left(\frac{roll}{2}\right) \sin\left(\frac{pitch}{2}\right) \sin\left(\frac{yaw}{2}\right) \\ \sin\left(\frac{roll}{2}\right) \cos\left(\frac{pitch}{2}\right) \cos\left(\frac{yaw}{2}\right) - \cos\left(\frac{roll}{2}\right) \sin\left(\frac{pitch}{2}\right) \sin\left(\frac{yaw}{2}\right) \\ \cos\left(\frac{roll}{2}\right) \sin\left(\frac{pitch}{2}\right) \cos\left(\frac{yaw}{2}\right) + \sin\left(\frac{roll}{2}\right) \cos\left(\frac{pitch}{2}\right) \sin\left(\frac{yaw}{2}\right) \\ \cos\left(\frac{roll}{2}\right) \cos\left(\frac{pitch}{2}\right) \sin\left(\frac{yaw}{2}\right) - \sin\left(\frac{roll}{2}\right) \sin\left(\frac{pitch}{2}\right) \cos\left(\frac{yaw}{2}\right) \end{bmatrix}$$

## 11. 附录2 固件升级

本产品支持固件升级，请使用CHCenter上位机软件按下图步骤进行固件升级，固件升级文件(.hex)请向我司技术支持人员索取。



## 12. 附录3 URFR命令推导

如何确定URFR参数：

以绕原坐标系X轴旋转-90°（Y轴正方向朝下的垂直安装）为例：可写出转换后坐标与转换前坐标的关系：

- $X_U = X_B$
- $Y_U = -Z_B$
- $Z_U = Y_B$

从而可以写出转换矩阵：

```
1   1   0   0   (转换后的X = 转换前的X)
2   0   0   -1   (转换后的Y = 转换前的-Z)
3   0   1   0   (转换后的Z = 转换前的Y)
```

按照上述URFR定义公式，URFR参数需要的实际上是上述矩阵的转置：

```
1   1   0   0
2   0   0   1
3   0   -1   0
```

## 13. 附录4 关于磁干扰的更多知识

磁干扰可分为空间磁场干扰与传感器坐标系下的磁场干扰，如下图所示：

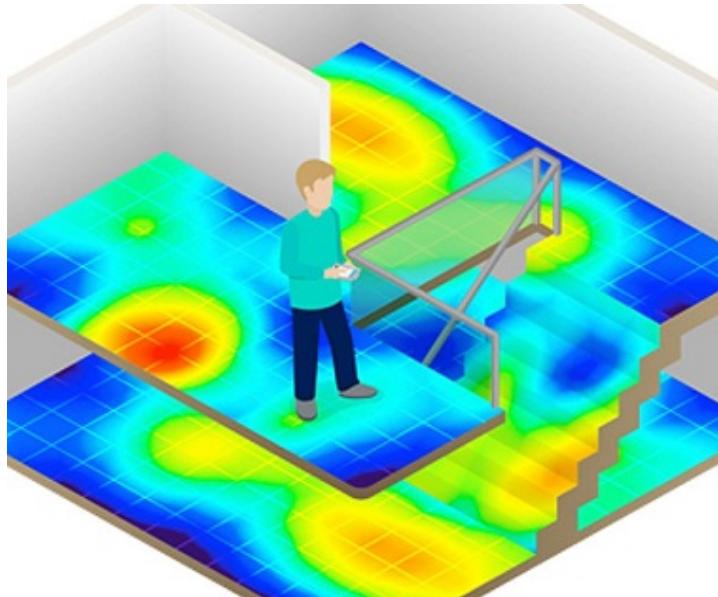
Distortions that move with the sensor	Distortions that do not move with the sensor
	

- Calibration errors
- Hard iron effects
- Soft iron effects
- Etc.

- Spatial distortions
- Temporal distortions
- Etc.

磁干扰类型	随传感器坐标系的磁场干扰 (硬磁干扰/软磁干扰)	空间磁场干扰
特点	干扰源随传感器运动而运动	干扰源不随传感器运动而运动
典型干扰源	与模块固定在一起的PCB、金属外壳、无人机等	家具、家用电器、线缆、房屋内的钢筋结构等
校准可能性	可以	不可能
抗干扰措施	可以通过用户磁校准过程消除	无论如何校准都无法消除，会严重影响航向角误差

**空间磁场干扰说明** 空间磁场干扰是造成室内地磁融合难以使用的主要原因。这种干扰不能被校准，会严重影响航向角误差。空间磁场干扰在室内尤其是靠近桌椅家电等地方尤其严重。



**图例说明** 上图为典型的室内空间磁场干扰：蓝色为弱干扰区，红色为强干扰区

## 14. 附录5 技术支持

新产品与资料信息可以通过网站以及公众号获得

微信:



Telegram:

