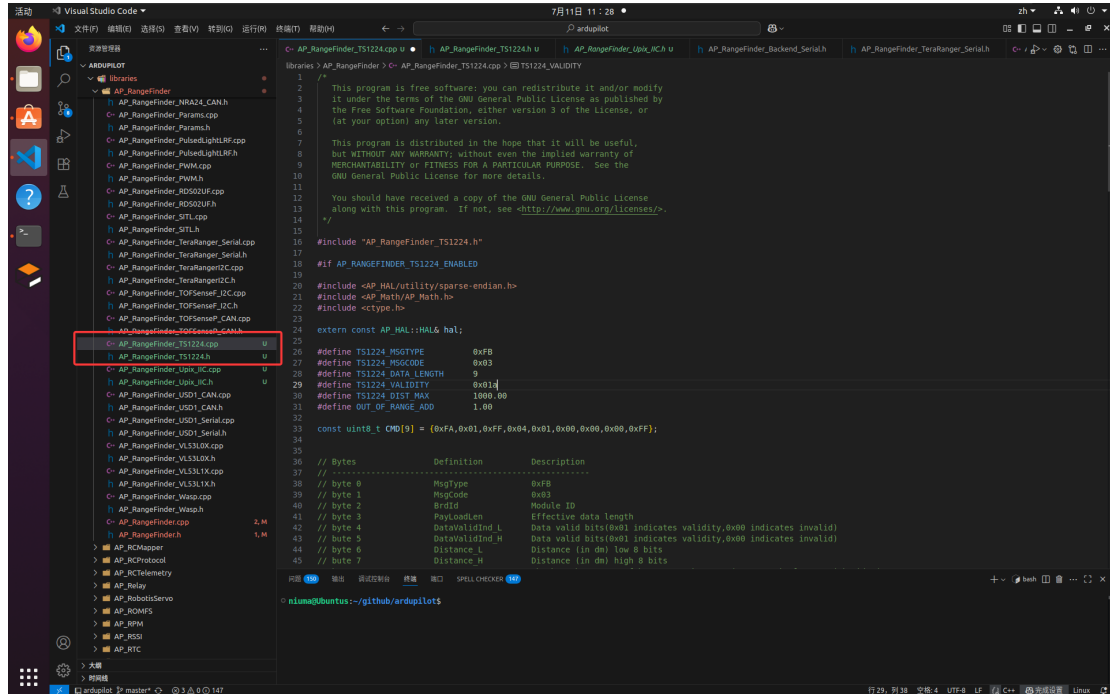


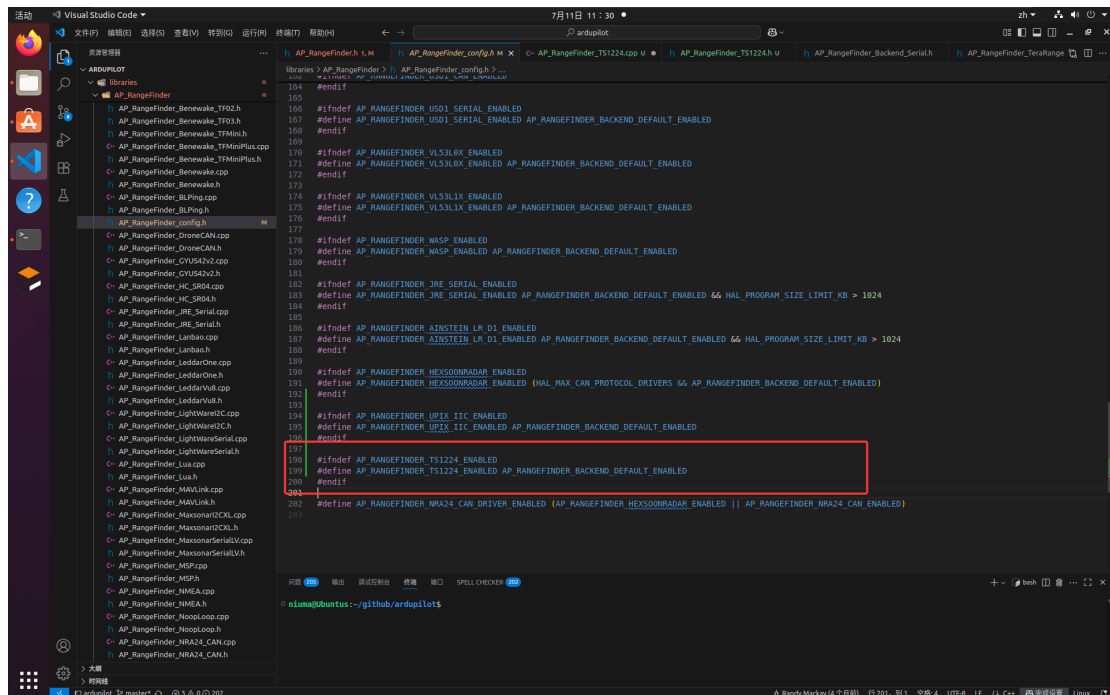
1 添加驱动

打开下载 AMP 源码，打开路径为 libraries/AP_RangeFinder 的文件夹，在文件夹中添加驱动文件 AP_RangeFinder_TS1224.cpp 和 AP_RangeFinder_TS1224.h 两个文件，如图：



在文件夹中打开文件 AP_RangeFinder_config.h，并添加以下内容：

```
#ifndef AP_RANGEFINDER_TS1224_ENABLED
#define AP_RANGEFINDER_TS1224_ENABLED AP_RANGEFINDER_BACKEND_DEFAULT_ENABLED
#endif
```

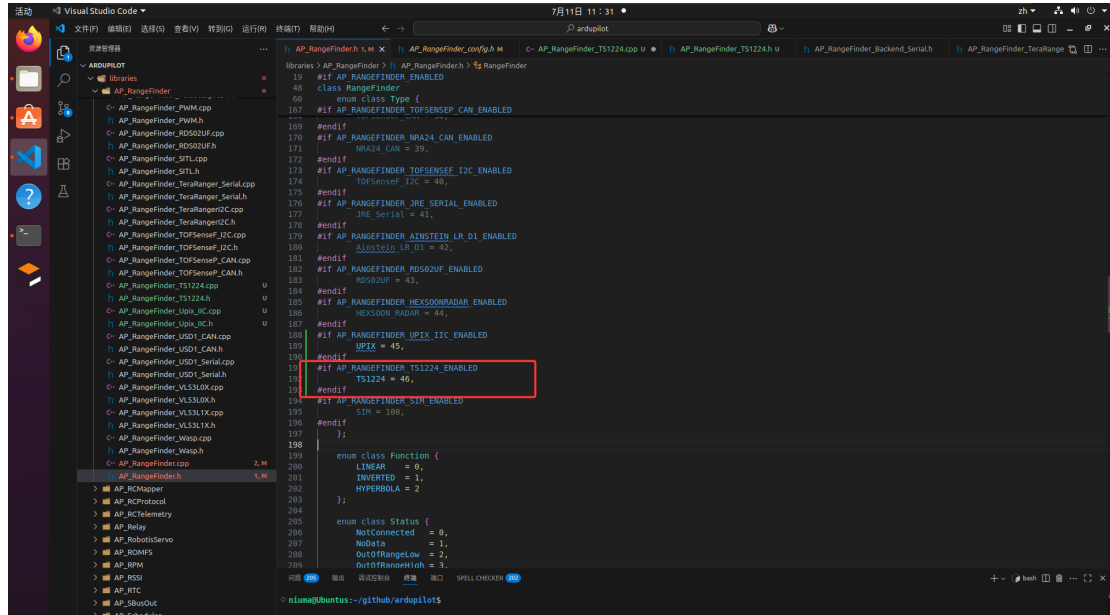


在文件夹中打开文件 AP_RangeFinder.h，并添加以下内容：

```
#if AP_RANGEFINDER_TS1224_ENABLED

    TS1224 = 46,

#endif
```

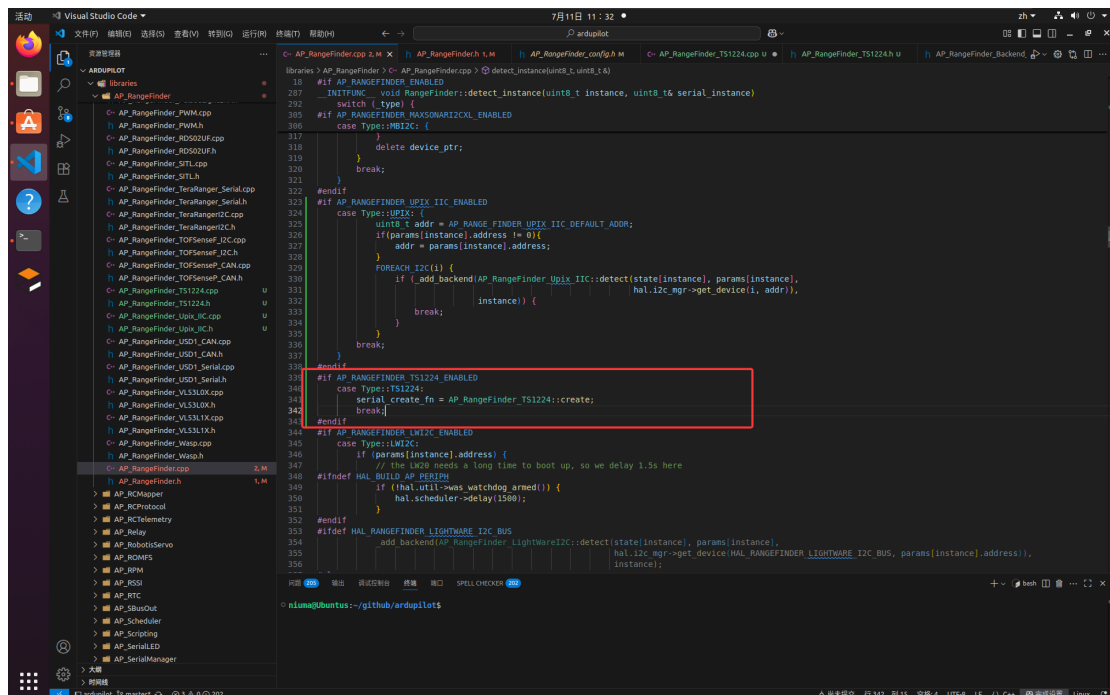


在文件夹中打开文件 AP_RangeFinder.cpp，并添加以下内容：

```
#if AP_RANGEFINDER_TS1224_ENABLED

    case Type::TS1224:
        serial_create_fn = AP_RangeFinder_TS1224::create;
        break;

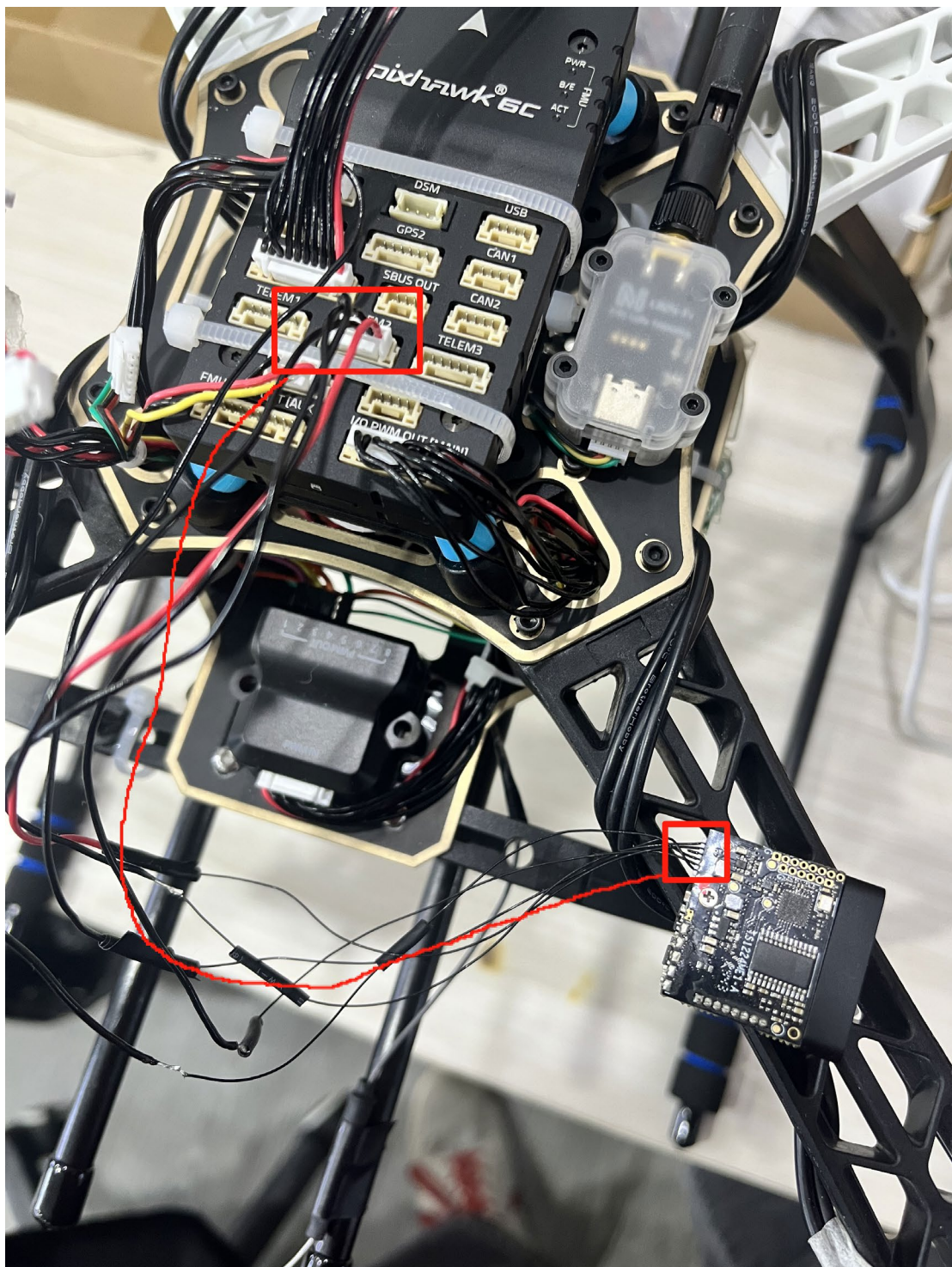
#endif
```



2 地面站配置

2.1 硬件连接

本例程使用 Pixhawk6C 的 TELEM2 端口进行硬件连接，TS1224 模块的连接除了基本的 VCC、GND、TX、RX 连接外，还需额外连接电源开关 POWER_ON，3.3V 有效，本次例程使用 GPS1 端口引出 3.3V 端口进行连接，如不连接将不会有数据输出!!!

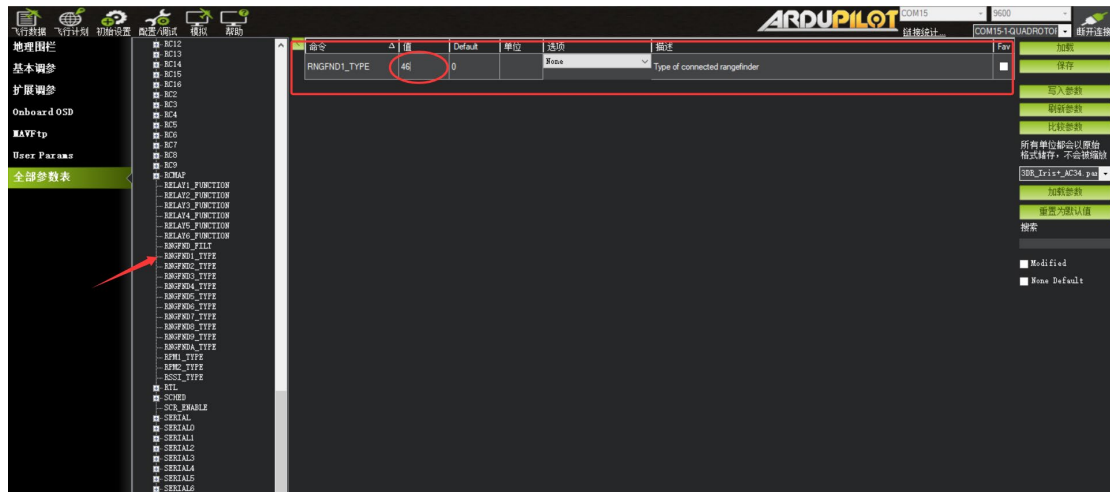


2.2 地面站设置

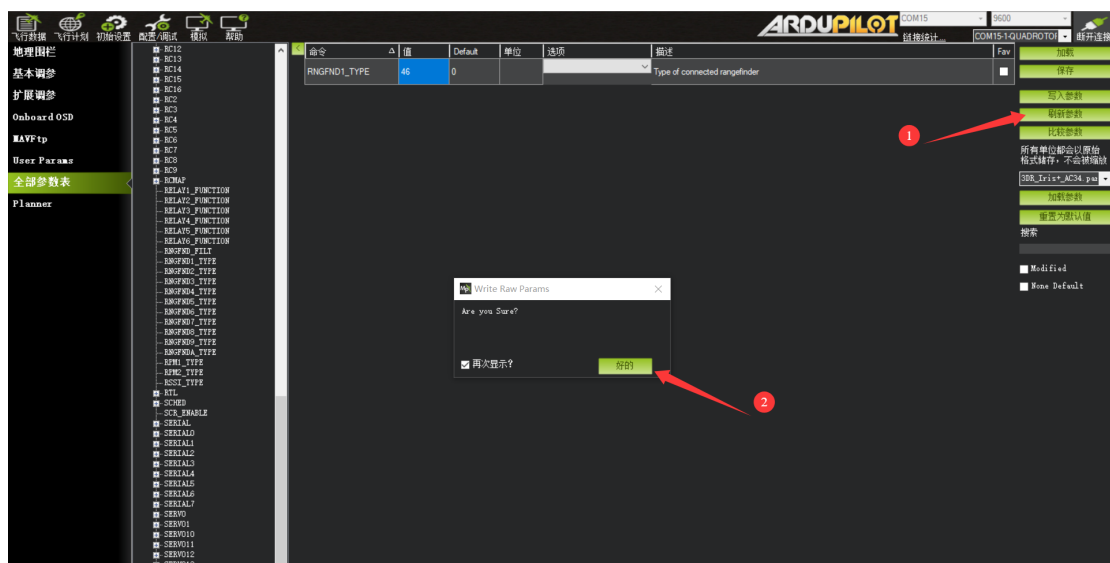
下载编译好的固件后，接入 MP 地面站设置 SERIAL2_BAUD 为 115，SERIAL2_PROTOVOL 为 9



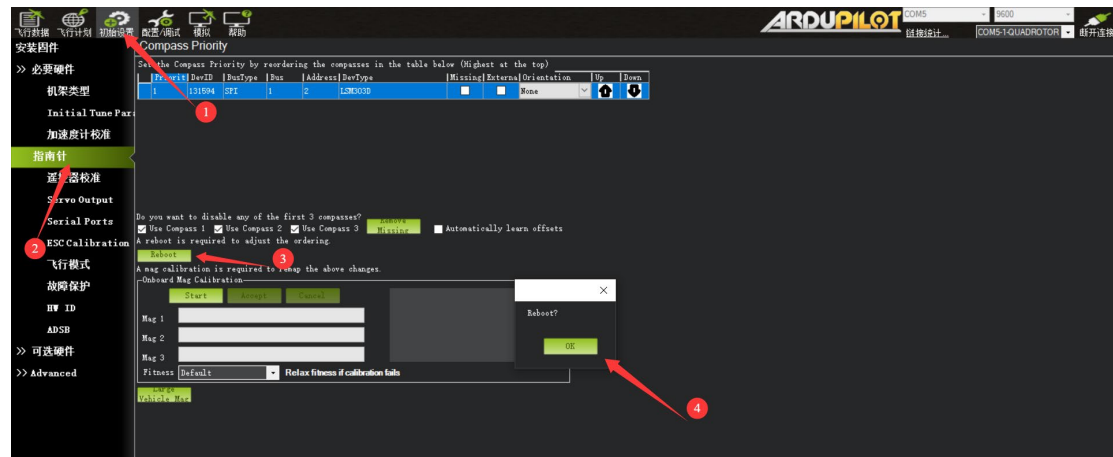
设置 RNGFND1_TYPE 为 46



点击写入参数并刷新



刷新完成之后，重新飞控使其生效



重启完成后主页的状态栏可以看到 TOF 的值

