

接入GPS模块

接入GPS模块

一、外接GPS说明

二、上位机配置GPS参数

一、外接GPS说明

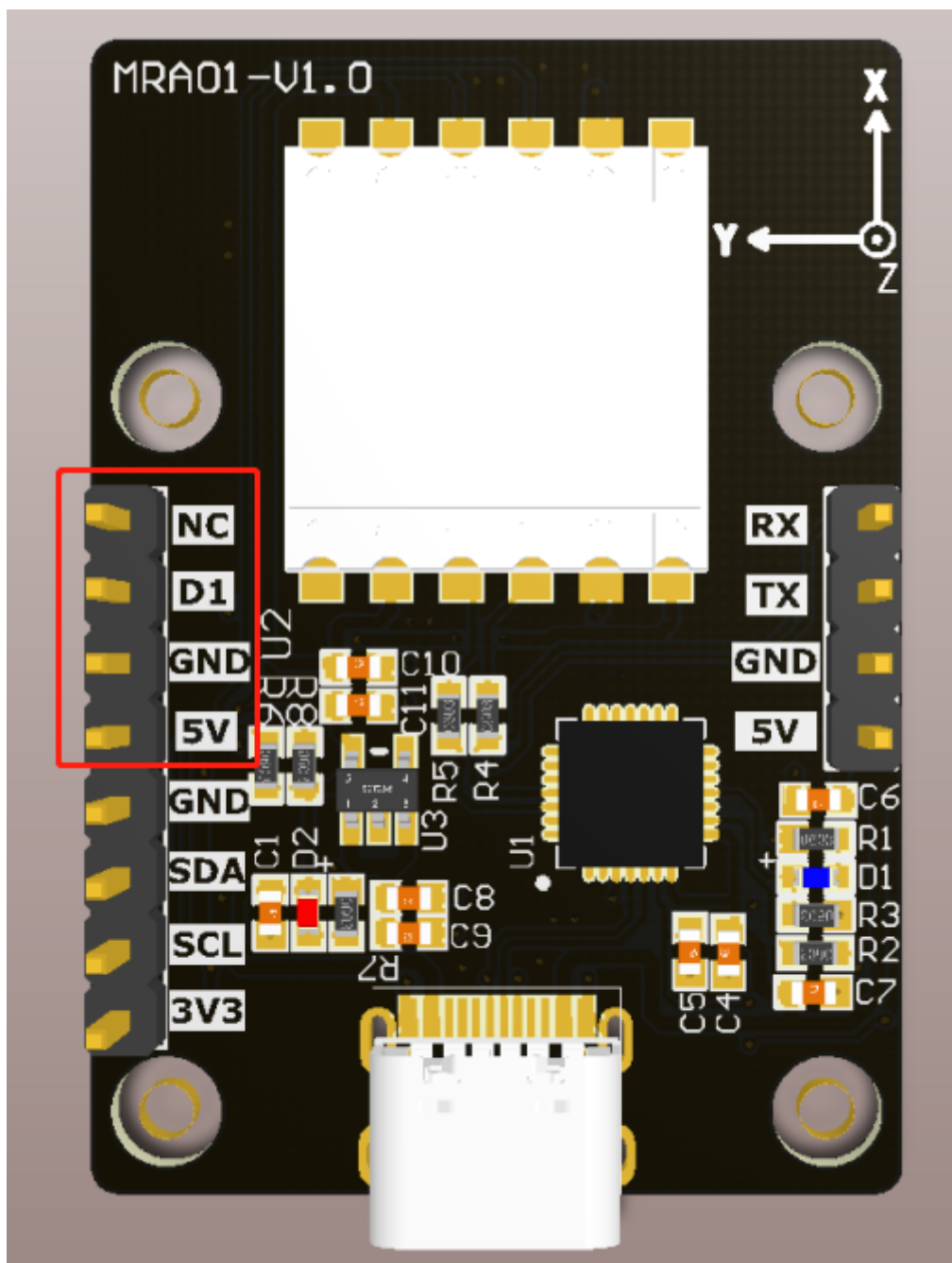
IMU模块左边红色方框的四个排针可外接GPS模块。GPS模块需输出符合NMEA-0183标准的串口数据，并且GPS的串口波特率为115200bps，才可以组成GPS-IMU惯导单元。

NC：悬空

D1：连接GPS的数据输出引脚

GND：接地

5V：DC 5V电源



注意：如果勾选上“GPS原始”之后，模块只输出GPS原始的信息，其它数据都不会输出。

Config

系统

恢复设置

睡眠

报警

算法: 九轴

安装方向: 水平

校准

加速度

磁场

高度

Z轴角度置零

设置角度参考

陀螺仪自动校准

范围

带宽: 20 Hz

GPS时区: UTC+8

内容

☐ 时间
 ☒ 加速度
 ☒ 角速度
 ☒ 欧拉角
 ☒ 磁场
 ☒ 接口

☒ 压力
 ☒ 经纬度
 ☒ 地速
 ☒ 四元数
 ☒ 定位精度
 ☐ GPS 原始

通讯

通讯速率: 9600

回传速率: 10Hz

设备地址: 0x50

更改

接口

D0 模式: AIN

D1 模式: AIN

D2 模式: AIN

D3 模式: AIN

设备号:

在线

切换到'数据'界面，在'Location'和'PDOP'查看GPS相关数据。

文件(F) 工具(T) 记录(R) 三维(3) 配置(C) 帮助(H) 自动监测设备

端口

串口号: COM2

波特率: 9600

打开

关闭

JY901

请输入产品型号

[Wiki资料](#)
[技术论坛](#)
[网上商城](#)
[微信公众](#)
[业务经理](#)
[联系方式](#)

主界面 加速度 陀螺仪 角度 磁场 数据 原始数据 地图

时间	加速度	角速度	磁场(uT)
系统时间: 16:32:20	X: 0.0151 g	X: 0.0000 °/s	X: -11.673
片上时间: 2022-6-9	Y: 0.0215 g	Y: 0.0000 °/s	Y: -29.167
16:00:0	Z: 0.9995 g	Z: 0.0000 °/s	Z: 3.413
相对时间: 58.881	a : 0.9999 g	w : 0.0000 °/s	H : 31.601

端口	气压	角度	四元数
D0: 4094	温度: 29.34 °C	X: 1.335 °	q0: 0.19293
D1: 4095	气压: 100013 Pa	Y: -0.967 °	q1: -0.00638
D2: 2780	高度: 109.80 m	Z: -157.758 °	q2: -0.01205
D3: 2148	电压:	T: 29.34 °C	q3: -0.98108

Location	PDOP
经度: 113°57.892	卫星数: 9
纬度: 22°34.9950	位置精度: 5.90
GPS高度: 88.6 m	水平精度: 3.20
GPS航向: 0.0 °	垂直精度: 4.90
GPS地速: 0.000	

