

配置参数

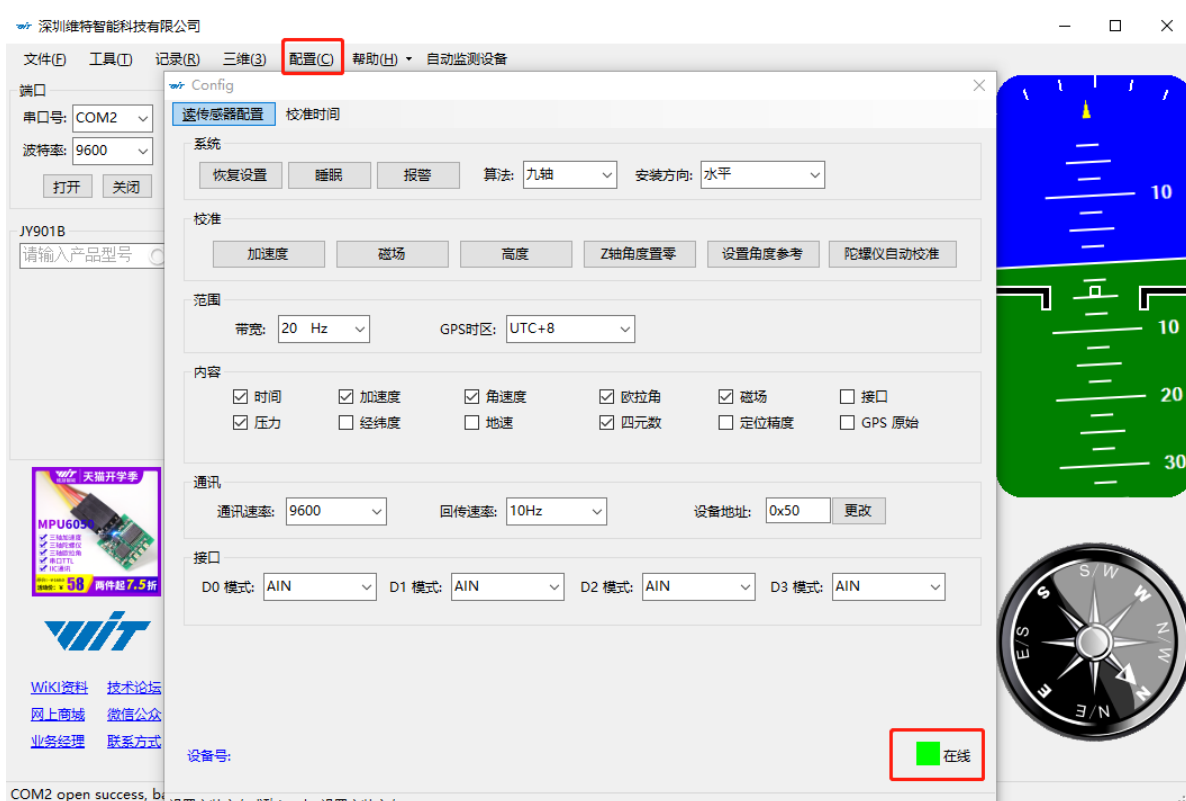
配置参数

一、配置界面讲解

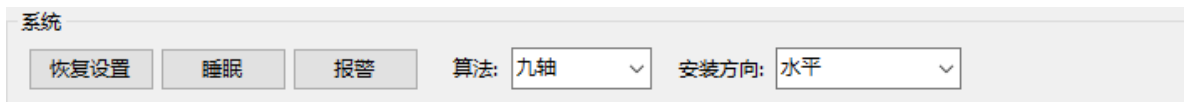
在进行以下操作前，请确认已经将IMU模块连接到上位机。

一、配置界面讲解

点击菜单栏上的‘配置’，会弹出一个窗口，查看右下角的状态，一定要是‘在线’才是正确的，如果出现‘离线’则说明没连接上IMU模块。



1.系统



恢复设置：将IMU模块的配置数据恢复默认。

睡眠：让IMU模块进入睡眠模式，再次点击退出睡眠模式。

报警：通过上位机报警设置可以将下面引脚设置成报警状态输出口。以下面设置为例，平常状态4个端口输出为低电平（0V），X,Y轴角度值大于最大值10°或者小于最小值-10°的时候，对应端口输出高、低电平报警。点击写入生效配置。

内容

<input checked="" type="checkbox"/> 时间	<input checked="" type="checkbox"/> 加速度	<input checked="" type="checkbox"/> 角速度	<input checked="" type="checkbox"/> 欧拉角	<input checked="" type="checkbox"/> 磁场	<input type="checkbox"/> 接口
<input checked="" type="checkbox"/> 压力	<input type="checkbox"/> 经纬度	<input type="checkbox"/> 地速	<input checked="" type="checkbox"/> 四元数	<input type="checkbox"/> 定位精度	<input type="checkbox"/> GPS 原始

设置串口输出的内容，串口输出内容可查看协议文件解析数据。

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

在菜单栏的‘数据’中查看对应的数据。

深圳维特智能科技有限公司

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：COM2 波特率：9600 打开 关闭

JY901B 请输入产品型号

COM2 open success, baud:9600

时间		加速度		角速度		磁场(uT)	
系统时间:	20:49:18	X:	-0.0190 g	X:	0.0000 °/s	X:	-23.853
片上时间:	2000-0-0	Y:	0.0117 g	Y:	0.0000 °/s	Y:	21.700
	0:22:47.95	Z:	0.9902 g	Z:	0.0000 °/s	Z:	-22.240
相对时间:	2728.756	a :	0.9905 g	w :	0.0000 °/s	H :	39.173

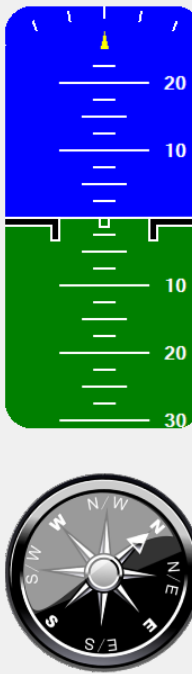
端口		气压		角度		四元数	
D0:	0	温度:	31.62 °C	X:	-0.077 °	q0:	0.12854
D1:	0	气压:	100277 Pa	Y:	-0.005 °	q1:	-0.17758
D2:	0	高度:	87.61 m	Z:	-47.900 °	q2:	0.04230
D3:	0	电压:		T:	31.62 °C	q3:	0.97470

Location		PDOP	
经度:	0°0.00000'	卫星数:	0
纬度:	0°0.00000'	位置精度:	0.00
GPS高度:	0.0 m	水平精度:	0.00
GPS航向:	0.0 °	垂直精度:	0.00
GPS地速:	0.000		

继电器型 倾角开关

WIT

Wiki资料 技术论坛
网上商城 微信公众
业务经理 联系方式



5.通讯

通讯

通讯速率: 9600 回传速率: 10Hz 设备地址: 0x50 更改

通讯速率：串口通讯速率，默认9600，可选择其他波特率（4800~921600）。

回传速率：串口回传数据的速率，默认为10Hz，可修改为0.2Hz~200Hz。10HZ指的是1S回传10个数据包，按默认回传1个数据包是11个字节。

注：不能选择‘单次’，会导致自动监测设备功能连接不上。

注：如果需要200HZ的回传速率，则只能勾选三个量，比如“加速度”，“角速度”，“角度”。

注：如果回传内容较多，同时通信的波特率又较低的情况下，可能没法传输这么多数据，此时模块会自动降频，并以允许的最大输出速率进行输出。简单点说 就是回传速率高的话，波特率也要设置高一点，一般用115200。

设备地址：IIC设备地址，默认0x50不需要修改。

6.接口

接口

D0 模式: AIN D1 模式: AIN D2 模式: AIN D3 模式: AIN

设置外扩接口模式，总共有四种模式，保持默认即可，不需要修改。

AIN: 模拟输入

DIN: 数字输入

DOH: 输出高电平

DOL: 输出低电平