

使用注意事项

- 1.IMU模块分为裸板和金属外壳版本，金属外壳版本出厂已经安装好，所有版本焊接后影响保修情况。
- 2.IMU模块上电后，打开上位机显示3D模型，转动模块Z轴航向角，3D模型抖动，或者反应迟钝，请在上位机进行磁力校准设备。
- 3.树莓派、Jetson Nano等支持USB通讯的主控板，可以直接使用Type-C数据线连接使用，STM32或者其他支持串口、I2C通讯的单片机，可以连接到IMU模块的外接引脚上。
- 4.IMU模块的默认通讯波特率为9600bps，如果连接的设备不支持此通讯速度，可以修改为4800bps~921600 bps使用。一定要确认两者波特率相同才可以进行通讯。
- 5.如果出现电脑USB连接模块后，若无法连接上位机，请先确认是否已经安装了串口驱动程序。
- 6.若模块D1接口连接GPS模块组成惯导单元，GPS模块需输出NMEA-0183标准的串口数据，而且GPS的串口波特率需设置为115200bps。
- 7.九轴算法下的 Z 轴角度是绝对角度，以东北天为坐标系，不能相对归 0，转动到0度时，Y轴所指的方向为北边。