

1. 调试步骤

1.1 编译下载程序

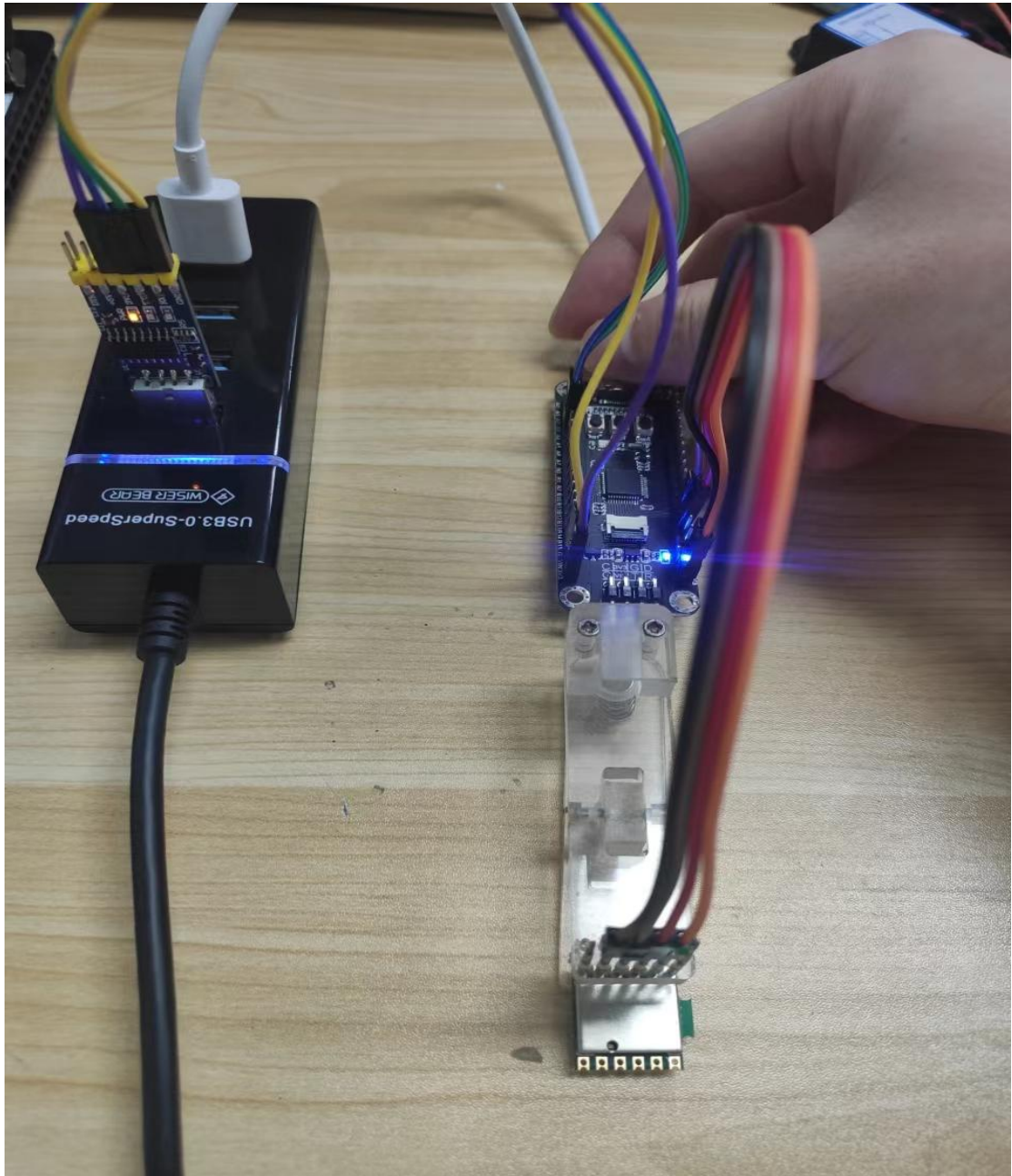
将示例程序的工程打开之后进行编译，然后利用下载器将程序下载到主控芯片为STM32L151的开发板中。

1.2 接线问题

准备支持 Normal 协议的维特智能传感器、USB 三合一模块、主控芯片为 STM32L151 的开发板。



1.3 实物接线



1.4 串口调试

打开串口软件，设置波特率为 115200，开启串口，此时可能还是没有数据显示，按下开发板的复位按键此时就会出现数据。

```
[15:52:21.445]收←◆
***** wit-motion normal example *****

[15:52:21.784]收←◆9600 baud find sensor

[15:52:22.285]收←◆acc:-0.042 0.073 0.982
gyro:0.183 -0.183 0.000
angle:0.000 2.477 30.696(30.696)
mag:5760 9399 -2029

[15:52:22.798]收←◆acc:-0.043 0.074 0.984
gyro:0.000 0.000 0.000
angle:0.000 2.466 30.751(30.751)
mag:5758 9399 -2026

[15:52:23.310]收←◆acc:-0.044 0.074 0.983
gyro:0.000 0.000 0.000
angle:0.000 2.466 30.800(30.800)
mag:5763 9400 -2005
```

1.5 测试数据

晃动传感器，回传的数据会实时更新改变。

```
[15:52:21.445]收←◆
***** wit-motion normal example *****

[15:52:21.784]收←◆9600 baud find sensor

[15:52:22.285]收←◆acc:-0.042 0.073 0.982
gyro:0.183 -0.183 0.000
angle:0.000 2.477 30.696(30.696)
mag:5760 9399 -2029

[15:52:22.798]收←◆acc:-0.043 0.074 0.984
gyro:0.000 0.000 0.000
angle:0.000 2.466 30.751(30.751)
mag:5758 9399 -2026

[15:52:23.310]收←◆acc:-0.044 0.074 0.983
gyro:0.000 0.000 0.000
angle:0.000 2.466 30.800(30.800)
mag:5763 9400 -2005
```

1.6 更多

更多产品信息以及产品资料请访问维特智能官网

<http://www.wit-motion.cn>