## M300RTK IMU加速计陀螺仪偏值怎么获取

[yating.liao](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/903593268563-yating-liao)

* + 3 小时前

尊敬的开发者，  
您好，感谢您联系DJI 大疆创新。  
  
1、关于偏值，如附件“偏移.jpg”，零偏下面的数值如何获取？  
我装了pilot v2.1.5和v 4.xx.xx.xx，对比这两个APP的传感器设置界面，上面基本没差别，都是“零偏”作为标签，偏值应该类似“指南针值.jpg”显示的714那样。我想了解加速计和陀螺仪的这两个值(如附件“想获取的值.jpg”如何获取？  
-->通过被隐藏的getAccelerometerValue和getGyroscopeValue这两个函数。我在M300上测试这两个接口好像是可以使用的。  
   
能询问一下您想要使用这个数据来实现什么功能吗？因为这个接口目前是在在线文档上隐藏起来的，如果是对开发比较重要的数值，我可以将您的需求反馈给研发团队，他们会评估您的需求去开放这个接口，也可能在MSDK V5上新增接口。  
  
2.当我点击了IMU校准后，再进入传感器界面，看到偏值零（加速计和陀螺仪）旁边的进度条，显示为校准中，那么请问校准过程要到室外进行吗？屋内RTK肯定解不了，IMU校准是否对RTK解状态有要求？如果IMU一直处于校准中状态，有没有API或者KeyManager体系内的函数可以终止校准？  
-->IMU应该与RTK无关。你上传的图片给出了校准IMU的步骤，要求你让飞机按照图片的样子摆放实现校准。目前没有给出停止校准的接口。