

0xA000	0xAC00	0xAC00	0xAC00	0xA100
0xA001	temp_mcu	int16u	温度AD值	0xA101
0xA002	Get_McuTemp()	float	温度	0xA102
0xA003	Get_McuTemp()	float	温度	0xA103
0xA004	TCalTemp[0]	int16u	温度补偿点—温度	0xA104
0xA005	TCalTemp[1]	int16u	温度补偿点—温度	0xA105
0xA006	TCalTemp[2]	int16u	温度补偿点—温度	0xA106
0xA007	TCalTemp[3]	int16u	温度补偿点—温度	0xA107
0xA008	TCalTemp[4]	int16u	温度补偿点—温度	0xA108
0xA009	TCalTemp[5]	int16u	温度补偿点—温度	0xA109
0xA00A	TCalTemp[6]	int16u	温度补偿点—温度	0xA10A
0xA00B	TCalTemp[7]	int16u	温度补偿点—温度	0xA10B
0xA00C	TCalTemp[8]	int16u	温度补偿点—温度	0xA10C
0xA00D	TCalTemp[9]	int16u	温度补偿点—温度	0xA10D
0xA00E	TCalTemp[10]	int16u	温度补偿点—温度	0xA10E
0xA00F	TCalTemp[11]	int16u	温度补偿点—温度	0xA10F
0xA010	TCalTemp[12]	int16u	温度补偿点—温度	0xA110
0xA011	TCalTemp[13]	int16u	温度补偿点—温度	0xA111
0xA012	TCalTemp[14]	int16u	温度补偿点—温度	0xA112
0xA013	TCalTemp[15]	int16u	温度补偿点—温度	0xA113
0xA014	TCalTemp[16]	int16u	温度补偿点—温度	0xA114
0xA015	TCalTemp[17]	int16u	温度补偿点—温度	0xA115
0xA016	TCalTemp[18]	int16u	温度补偿点—温度	0xA116
0xA017	TCalTemp[19]	int16u	温度补偿点—温度	0xA117
0xA018	TCalTemp[20]	int16u	温度补偿点—温度	0xA118
0xA019	TCalXOffset[0]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA119
0xA01A	TCalXOffset[1]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA11A
0xA01B	TCalXOffset[2]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA11B
0xA01C	TCalXOffset[3]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA11C
0xA01D	TCalXOffset[4]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA11D
0xA01E	TCalXOffset[5]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA11E
0xA01F	TCalXOffset[6]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA11F
0xA020	TCalXOffset[7]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA120
0xA021	TCalXOffset[8]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA121
0xA022	TCalXOffset[9]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA122
0xA023	TCalXOffset[10]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA123
0xA024	TCalXOffset[11]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA124
0xA025	TCalXOffset[12]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA125
0xA026	TCalXOffset[13]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA126
0xA027	TCalXOffset[14]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA127
0xA028	TCalXOffset[15]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA128
0xA029	TCalXOffset[16]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA129
0xA02A	TCalXOffset[17]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA12A
0xA02B	TCalXOffset[18]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA12B
0xA02C	TCalXOffset[19]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA12C
0xA02D	TCalXOffset[20]	int16s	温度补偿点—X轴温漂	0xA12D
0xA02E	TCalYOffset[0]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA12E

0xA02F	TCalYOffset[1]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA12F
0xA030	TCalYOffset[2]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA130
0xA031	TCalYOffset[3]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA131
0xA032	TCalYOffset[4]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA132
0xA033	TCalYOffset[5]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA133
0xA034	TCalYOffset[6]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA134
0xA035	TCalYOffset[7]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA135
0xA036	TCalYOffset[8]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA136
0xA037	TCalYOffset[9]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA137
0xA038	TCalYOffset[10]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA138
0xA039	TCalYOffset[11]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA139
0xA03A	TCalYOffset[12]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA13A
0xA03B	TCalYOffset[13]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA13B
0xA03C	TCalYOffset[14]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA13C
0xA03D	TCalYOffset[15]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA13D
0xA03E	TCalYOffset[16]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA13E
0xA03F	TCalYOffset[17]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA13F
0xA040	TCalYOffset[18]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA140
0xA041	TCalYOffset[19]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA141
0xA042	TCalYOffset[20]	int16s	温度补偿点—Y轴温漂	0xA142
0xA043	TempCalAdc[0]	int16u	温度校准点AD值	0xA143
0xA044	TempCalK[0]	int16u	温度校准点温度值（开氏）	0xA144
0xA045		备用	备用	0xA145
0xA046	AD5420 VrefX / 1000	int16u		0xA146
0xA047	AD5420 VrefY / 1000	int16u		0xA147
0xA048	GyroscopeCnt[0]	int16s	L3G4200D	0xA148
0xA049	GyroscopeCnt[1]	int16s	L3G4200D	0xA149
0xA04A	GyroscopeCnt[2]	int16s	L3G4200D	0xA14A
0xA04B	GyroscopeZeroOffset[0]	int16s	L3G4200D	0xA14B
0xA04C	GyroscopeZeroOffset[1]	int16s	L3G4200D	0xA14C
0xA04D	GyroscopeZeroOffset[2]	int16s	L3G4200D	0xA14D
0xA04E	GyrCalTime	int16u	L3G4200D	0xA14E

0xAC01	0xAC01	0xAC01	0xA200
AdcVTCal[0]	int16u	X轴温补后的 A D 值	0xA201
AngValTempZeroRela[0]	float	X轴角度值	0xA202
AngValTempZeroRela[0]	float	X轴角度值	0xA203
AdcCalX[0]	int16u	X轴校准点AD	0xA204
AdcCalX[1]	int16u	X轴校准点AD	0xA205
AdcCalX[2]	int16u	X轴校准点AD	0xA206
AdcCalX[3]	int16u	X轴校准点AD	0xA207
AdcCalX[4]	int16u	X轴校准点AD	0xA208
AdcCalX[5]	int16u	X轴校准点AD	0xA209
AdcCalX[6]	int16u	X轴校准点AD	0xA20A
AdcCalX[7]	int16u	X轴校准点AD	0xA20B
AdcCalX[8]	int16u	X轴校准点AD	0xA20C
AdcCalX[9]	int16u	X轴校准点AD	0xA20D
AdcCalX[10]	int16u	X轴校准点AD	0xA20E
AdcCalX[11]	int16u	X轴校准点AD	0xA20F
AdcCalX[12]	int16u	X轴校准点AD	0xA210
AdcCalX[13]	int16u	X轴校准点AD	0xA211
AdcCalX[14]	int16u	X轴校准点AD	0xA212
AdcCalX[15]	int16u	X轴校准点AD	0xA213
AdcCalX[16]	int16u	X轴校准点AD	0xA214
AdcCalX[17]	int16u	X轴校准点AD	0xA215
AdcCalX[18]	int16u	X轴校准点AD	0xA216
AdcCalX[19]	int16u	X轴校准点AD	0xA217
AdcCalX[20]	int16u	X轴校准点AD	0xA218
AdcCalX[21]	int16u	X轴校准点AD	0xA219
AdcCalX[22]	int16u	X轴校准点AD	0xA21A
AdcCalX[23]	int16u	X轴校准点AD	0xA21B
AdcCalX[24]	int16u	X轴校准点AD	0xA21C
AngCalX[0]	float	X轴校准点角度	0xA21D
AngCalX[0]	float	X轴校准点角度	0xA21E
AngCalX[1]	float	X轴校准点角度	0xA21F
AngCalX[1]	float	X轴校准点角度	0xA220
AngCalX[2]	float	X轴校准点角度	0xA221
AngCalX[2]	float	X轴校准点角度	0xA222
AngCalX[3]	float	X轴校准点角度	0xA223
AngCalX[3]	float	X轴校准点角度	0xA224
AngCalX[4]	float	X轴校准点角度	0xA225
AngCalX[4]	float	X轴校准点角度	0xA226
AngCalX[5]	float	X轴校准点角度	0xA227
AngCalX[5]	float	X轴校准点角度	0xA228
AngCalX[6]	float	X轴校准点角度	0xA229
AngCalX[6]	float	X轴校准点角度	0xA22A
AngCalX[7]	float	X轴校准点角度	0xA22B
AngCalX[7]	float	X轴校准点角度	0xA22C
AngCalX[8]	float	X轴校准点角度	0xA22D
AngCalX[8]	float	X轴校准点角度	0xA22E

AngCalX[9]	float	X轴校准点角度	0xA22F
AngCalX[9]	float	X轴校准点角度	0xA230
AngCalX[10]	float	X轴校准点角度	0xA231
AngCalX[10]	float	X轴校准点角度	0xA232
AngCalX[11]	float	X轴校准点角度	0xA233
AngCalX[11]	float	X轴校准点角度	0xA234
AngCalX[12]	float	X轴校准点角度	0xA235
AngCalX[12]	float	X轴校准点角度	0xA236
AngCalX[13]	float	X轴校准点角度	0xA237
AngCalX[13]	float	X轴校准点角度	0xA238
AngCalX[14]	float	X轴校准点角度	0xA239
AngCalX[14]	float	X轴校准点角度	0xA23A
AngCalX[15]	float	X轴校准点角度	0xA23B
AngCalX[15]	float	X轴校准点角度	0xA23C
AngCalX[16]	float	X轴校准点角度	0xA23D
AngCalX[16]	float	X轴校准点角度	0xA23E
AngCalX[17]	float	X轴校准点角度	0xA23F
AngCalX[17]	float	X轴校准点角度	0xA240
AngCalX[18]	float	X轴校准点角度	0xA241
AngCalX[18]	float	X轴校准点角度	0xA242
AngCalX[19]	float	X轴校准点角度	0xA243
AngCalX[19]	float	X轴校准点角度	0xA244
AngCalX[20]	float	X轴校准点角度	0xA245
AngCalX[20]	float	X轴校准点角度	0xA246
AngCalX[21]	float	X轴校准点角度	0xA247
AngCalX[21]	float	X轴校准点角度	0xA248
AngCalX[22]	float	X轴校准点角度	0xA249
AngCalX[22]	float	X轴校准点角度	0xA24A
AngCalX[23]	float	X轴校准点角度	0xA24B
AngCalX[23]	float	X轴校准点角度	0xA24C
AngCalX[24]	float	X轴校准点角度	0xA24D
AngCalX[24]	float	X轴校准点角度	0xA24E

0xAC02	0xAC02	0xAC02	0xA300
AdcVTCal[1]	int16u	Y轴温补后的AD值	0xA301
AngValTempZeroRela[1]	float	Y轴角度值	0xA302
AngValTempZeroRela[1]	float	Y轴角度值	0xA303
AdcCalY[0]	int16u	Y轴校准点AD	0xA304
AdcCalY[1]	int16u	Y轴校准点AD	0xA305
AdcCalY[2]	int16u	Y轴校准点AD	0xA306
AdcCalY[3]	int16u	Y轴校准点AD	0xA307
AdcCalY[4]	int16u	Y轴校准点AD	0xA308
AdcCalY[5]	int16u	Y轴校准点AD	0xA309
AdcCalY[6]	int16u	Y轴校准点AD	0xA30A
AdcCalY[7]	int16u	Y轴校准点AD	0xA30B
AdcCalY[8]	int16u	Y轴校准点AD	0xA30C
AdcCalY[9]	int16u	Y轴校准点AD	0xA30D
AdcCalY[10]	int16u	Y轴校准点AD	0xA30E
AdcCalY[11]	int16u	Y轴校准点AD	0xA30F
AdcCalY[12]	int16u	Y轴校准点AD	0xA310
AdcCalY[13]	int16u	Y轴校准点AD	0xA311
AdcCalY[14]	int16u	Y轴校准点AD	0xA312
AdcCalY[15]	int16u	Y轴校准点AD	0xA313
AdcCalY[16]	int16u	Y轴校准点AD	0xA314
AdcCalY[17]	int16u	Y轴校准点AD	0xA315
AdcCalY[18]	int16u	Y轴校准点AD	0xA316
AdcCalY[19]	int16u	Y轴校准点AD	0xA317
AdcCalY[20]	int16u	Y轴校准点AD	0xA318
AdcCalY[21]	int16u	Y轴校准点AD	0xA319
AdcCalY[22]	int16u	Y轴校准点AD	0xA31A
AdcCalY[23]	int16u	Y轴校准点AD	0xA31B
AdcCalY[24]	int16u	Y轴校准点AD	0xA31C
AngCalY[0]	float	Y轴校准点角度	0xA31D
AngCalY[0]	float	Y轴校准点角度	0xA31E
AngCalY[1]	float	Y轴校准点角度	0xA31F
AngCalY[1]	float	Y轴校准点角度	0xA320
AngCalY[2]	float	Y轴校准点角度	0xA321
AngCalY[2]	float	Y轴校准点角度	0xA322
AngCalY[3]	float	Y轴校准点角度	0xA323
AngCalY[3]	float	Y轴校准点角度	0xA324
AngCalY[4]	float	Y轴校准点角度	0xA325
AngCalY[4]	float	Y轴校准点角度	0xA326
AngCalY[5]	float	Y轴校准点角度	0xA327
AngCalY[5]	float	Y轴校准点角度	0xA328
AngCalY[6]	float	Y轴校准点角度	0xA329
AngCalY[6]	float	Y轴校准点角度	0xA32A
AngCalY[7]	float	Y轴校准点角度	0xA32B
AngCalY[7]	float	Y轴校准点角度	0xA32C
AngCalY[8]	float	Y轴校准点角度	0xA32D
AngCalY[8]	float	Y轴校准点角度	0xA32E

AngCalY[9]	float	Y轴校准点角度	0xA32F
AngCalY[9]	float	Y轴校准点角度	0xA330
AngCalY[10]	float	Y轴校准点角度	0xA331
AngCalY[10]	float	Y轴校准点角度	0xA332
AngCalY[11]	float	Y轴校准点角度	0xA333
AngCalY[11]	float	Y轴校准点角度	0xA334
AngCalY[12]	float	Y轴校准点角度	0xA335
AngCalY[12]	float	Y轴校准点角度	0xA336
AngCalY[13]	float	Y轴校准点角度	0xA337
AngCalY[13]	float	Y轴校准点角度	0xA338
AngCalY[14]	float	Y轴校准点角度	0xA339
AngCalY[14]	float	Y轴校准点角度	0xA33A
AngCalY[15]	float	Y轴校准点角度	0xA33B
AngCalY[15]	float	Y轴校准点角度	0xA33C
AngCalY[16]	float	Y轴校准点角度	0xA33D
AngCalY[16]	float	Y轴校准点角度	0xA33E
AngCalY[17]	float	Y轴校准点角度	0xA33F
AngCalY[17]	float	Y轴校准点角度	0xA340
AngCalY[18]	float	Y轴校准点角度	0xA341
AngCalY[18]	float	Y轴校准点角度	0xA342
AngCalY[19]	float	Y轴校准点角度	0xA343
AngCalY[19]	float	Y轴校准点角度	0xA344
AngCalY[20]	float	Y轴校准点角度	0xA345
AngCalY[20]	float	Y轴校准点角度	0xA346
AngCalY[21]	float	Y轴校准点角度	0xA347
AngCalY[21]	float	Y轴校准点角度	0xA348
AngCalY[22]	float	Y轴校准点角度	0xA349
AngCalY[22]	float	Y轴校准点角度	0xA34A
AngCalY[23]	float	Y轴校准点角度	0xA34B
AngCalY[23]	float	Y轴校准点角度	0xA34C
AngCalY[24]	float	Y轴校准点角度	0xA34D
AngCalY[24]	float	Y轴校准点角度	0xA34E

0xAC03	0xAC03	0xAC03
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
SystemVer[SystemVerNum]	int16u	编号(改为16位)
AdcValF[0]	int16u	X轴滤波后的AD值
AdcValF[1]	int16u	Y轴滤波后的AD值
AdcVTCal[0]	int16u	X轴温补后的AD值
AdcVTCal[1]	int16u	Y轴温补后的AD值
AngValTemp[0]	float	X轴角度值
AngValTemp[0]	float	X轴角度值
AngValTemp[1]	float	Y轴角度值
AngValTemp[1]	float	Y轴角度值
AngValTempZeroInt[0]	float	X轴角度值+内部清零
AngValTempZeroInt[0]	float	X轴角度值+内部清零
AngValTempZeroInt[1]	float	Y轴角度值+内部清零
AngValTempZeroInt[1]	float	Y轴角度值+内部清零
AngValTempZero[0]	float	X轴角度值+内部清零+用户清零
AngValTempZero[0]	float	X轴角度值+内部清零+用户清零
AngValTempZero[1]	float	Y轴角度值+内部清零+用户清零
AngValTempZero[1]	float	Y轴角度值+内部清零+用户清零
AngValTempZeroRela[0]	float	X轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度
AngValTempZeroRela[0]	float	X轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度
AngValTempZeroRela[1]	float	Y轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度
AngValTempZeroRela[1]	float	Y轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度
AngP	float	面角度
AngP	float	面角度
AngXSet	float	X轴报警角度
AngXSet	float	X轴报警角度
AngYSet	float	Y轴报警角度
AngYSet	float	Y轴报警角度
AngPSet	float	面角度报警角度
AngPSet	float	面角度报警角度
AngAlarmOffset	float	报警容差
AngAlarmOffset	float	报警容差
AngSetZeroXInt	float	X轴内部清零的角度
AngSetZeroXInt	float	X轴内部清零的角度
AngSetZeroYInt	float	Y轴内部清零的角度
AngSetZeroYInt	float	Y轴内部清零的角度
AngSetZeroX	float	X轴用户清零的角度
AngSetZeroX	float	X轴用户清零的角度
AngSetZeroY	float	Y轴用户清零的角度
AngSetZeroY	float	Y轴用户清零的角度

AngValTempZeroRelaX	float	X轴安装角度
AngValTempZeroRelaX	float	X轴安装角度
AngValTempZeroRelaY	float	Y轴安装角度
AngValTempZeroRelaY	float	Y轴安装角度
CalXDaOutV[0]	int16u	X轴DA电压电流数据
CalXDaOutV[1]	int16u	X轴DA电压电流数据
CalXDaOutV[2]	int16u	X轴DA电压电流数据
CalXDaData[0]	int16u	X轴DA数据
CalXDaData[1]	int16u	X轴DA数据
CalXDaData[2]	int16u	X轴DA数据
CalYDaOutV[0]	int16u	Y轴DA电压电流数据
CalYDaOutV[1]	int16u	Y轴DA电压电流数据
CalYDaOutV[2]	int16u	Y轴DA电压电流数据
CalYDaData[0]	int16u	Y轴DA数据
CalYDaData[1]	int16u	Y轴DA数据
CalYDaData[2]	int16u	Y轴DA数据
Get_AngLow	float	获取DA输出对应的最小角度
Get_AngLow	float	获取DA输出对应的最小角度
Get_AngHigh	float	获取DA输出对应的最大角度
Get_AngHigh	float	获取DA输出对应的最大角度
		项目型号
		项目型号
		日期
		日期
AlarmHighLow	int16u	高/低电平报警
ACalN/TCalN	int16u	H:校准点数/L:温度补偿点数
AngRange	int16u	测量范围
SendActPosi	int16u	主动发送方式/查询方式
SendSpeedNum	int16u	主动发送频率
FilterCnt	int16u	滤波系数
AngReversal	int16u	角度反转（顺反时针）
		工号

0xA800	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA801	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA802	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA803	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA804	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA805	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA806	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA807	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0xA808	H:校准轴,L:测量范围(校准的点数)	int16u
0xA809	校准的角度	float
0xA80A	校准的角度	float
0xA80B	保存数据(0x0305)	
0xA80C	通信地址	
0xA80D	波特率	
0xA80E	设置	int16u
0xA80F	AngValTempZeroRelaX	float
0xA810	AngValTempZeroRelaX	float
0xA811	AngValTempZeroRelaY	float
0xA812	AngValTempZeroRelaY	float
0xA813	AngXSet	float
0xA814	AngXSet	float
0xA815	AngYSet	float
0xA816	AngYSet	float
0xA817	AngPSet	float
0xA818	AngPSet	float
0xA819	AngAlarmOffset	float
0xA81A	AngAlarmOffset	float
0xA81B	SendSpeedNum	int16u
0xA81C	FilterCnt	int16u
0xA81D	AngLow	float
0xA81E	AngLow	float
0xA81F	AngHigh	float
0xA820	AngHigh	float
0xA821	ID	int16u
0xA822	CalXDaData[0]	int16u
0xA823	CalXDaData[0]	int16u
0xA824	ID	int16u
0xA825	CalXDaData[1]	int16u
0xA826	CalXDaData[1]	int16u
0xA827	ID	int16u
0xA828	CalXDaData[0]	int16u
0xA829	CalXDaData[0]	int16u
0xA82A	ID	int16u
0xA82B	CalXDaData[1]	int16u
0xA82C	CalXDaData[1]	int16u
0xA82D		
0xA82E	Temp	float

0xA82F	Temp	float
0xA830	AD5420	int16u
0xA831	AD5420	int16u
0xA832		
0xA833		
0xA834		
0xA835		
0xA836		
0xA837		
0xA838		
0xA839		
0xA83A		
0xA83B		
0xA83C		
0xA83D		
0xA83E		
0xA83F		
0xA840		
0xA841		
0xA842		
0xA843		
0xA844		
0xA845		
0xA846		
0xA847		
0xA848		
0xA849		
0xA84A		

5 10 15 30 45 60 90

0xA501: 内部清零, 0xA502: 内部清除清零, 0xA503: 用户清零, 0xA504: 用户清除清零

X轴安装角度

X轴安装角度

Y轴安装角度

Y轴安装角度

X轴报警角度

X轴报警角度

Y轴报警角度

Y轴报警角度

面角度报警角度

面角度报警角度

报警容差

报警容差

主动发送频率

滤波系数

设置DA输出对应的最小角度

设置DA输出对应的最小角度

设置DA输出对应的最大角度

设置DA输出对应的最大角度

X轴DA 校准0开始

X轴DA 校准数据数组位置

X轴DA 校准数据数组位置

X轴DA 校准1开始

X轴DA 校准数据数组位置

X轴DA 校准数据数组位置

Y轴DA 校准0开始

Y轴DA 校准数据数组位置

Y轴DA 校准数据数组位置

Y轴DA 校准1开始

Y轴DA 校准数据数组位置

Y轴DA 校准数据数组位置

温度校准点的温度值

温度校准点的温度值

X' :x轴 'Y' :y轴

AD5420 Vref / 1000

0x0100	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0101	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0102	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0103	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0104	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0105	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0106	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0107	SystemVer[SystemVerNum]	int16u
0x0108	AngValTempZeroRela[0]	float
0x0109	AngValTempZeroRela[0]	float
0x010A	AngValTempZeroRela[1]	float
0x010B	AngValTempZeroRela[1]	float
0x010C	AngP	float
0x010D	AngP	float
0x010E	预留	预留
0x010F	预留	预留
0x0110	预留	预留
0x0111	Get AngLow	float
0x0112	Get AngLow	float
0x0113	Get AngHigh	float
0x0114	Get AngHigh	float
0x0115	AlarmHighLow L	int16u
0x0116	AngXSet	float
0x0117	AngXSet	float
0x0118	AngYSet	float
0x0119	AngYSet	float
0x011A	AngPSet	float
0x011B	AngPSet	float
0x011C	AngAlarmOffset	float
0x011D	AngAlarmOffset	float
0x011E	AngSetZeroX	float
0x011F	AngSetZeroX	float
0x0120	AngSetZeroY	float
0x0121	AngSetZeroY	float
0x0122	angx inst	float
0x0123	angx inst	float
0x0124	angy inst	float
0x0125	angy inst	float
0x0126	SendActPosi L	预留
0x0127	SendSpeedNum L	预留
0x0128	FilterCnt L	int16u
0x0129	Addr L	int16u
0x012A	预留	预留
0x012B		int16u

编号(改为16位)	R0	
编号(改为16位)	R0	
编号(改为16位)	R0	
编号(改为16位)	R0	
编号(改为16位)	R0	
编号(改为16位)	R0	
编号(改为16位)	R0	
编号(改为16位)	R0	
X轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度	R0	
X轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度	R0	
Y轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度	R0	
Y轴角度值+内部清零+用户清零+安装角度	R0	
面角度	R0	
面角度	R0	
预留	R0	
预留	R0	
预留	R0	
获取DA输出对应的最小角度	R/W	
获取DA输出对应的最小角度	R/W	
获取DA输出对应的最大角度	R/W	
获取DA输出对应的最大角度	R/W	
高/低电平报警("H"&"L")	R/W	buf[1]有效
X轴报警角度	R/W	
X轴报警角度	R/W	
Y轴报警角度	R/W	
Y轴报警角度	R/W	
面角度报警角度	R/W	
面角度报警角度	R/W	
报警容差	R/W	
报警容差	R/W	
X轴用户清零的角度(0xAC35)	R/W	
X轴用户清零的角度(0xAC35)	R/W	
Y轴用户清零的角度(0xAC35)	R/W	
Y轴用户清零的角度(0xAC35)	R/W	
X轴安装角度	R/W	
X轴安装角度	R/W	
Y轴安装角度	R/W	
Y轴安装角度	R/W	
预留	R/W	buf[1]有效
预留	R/W	buf[1]有效
滤波系数	R/W	buf[1]有效
通信地址	R/W	buf[1]有效
预留	R/W	
保存数据(0xAC)	WO	buf[1]有效

5	10	15	30	45	60	90	360
-5	-10	-15	-30	-45	-60	-90	0
0	-5	-10	-15	-30	-45	-75	15
5	0	-5	-5	-15	-30	-60	30
	5	0	0	0	-15	-45	45
	10	5	5	15	0	-30	60
		10	15	30	15	-15	75
		15	30	45	30	0	90
				45	15	105	
				60	30	120	
					45	135	
					60	150	
					75	165	
					90	180	
						195	
						210	
						225	
						240	
						255	
						270	
						285	
						300	
						315	
						330	
						345	

12.	454	96	43	47	41
-13.	473	68	91	57	c1
-2.	454	56	0e	1d	c0
3.	454	56	0e	5d	40
0.	234	b2	9d	6f	3e
0.	1	cd	cc	cc	3d


```

cal 360 sta<CR><LF>
cal 360 stop<CR><LF>
cal out1 stop<CR><LF>
cal out2 stop<CR><LF>
cal t sta<CR><LF>
cal t stop<CR><LF>
cal temp sta<CR><LF>
cal temp stop<CR><LF>
cal x sta<CR><LF>
cal x stop<CR><LF>
cal y sta<CR><LF>
cal y stop<CR><LF>
clr zero internal<CR><LF>
rd 360 cal,nn<CR><LF>
rd da cal,n<CR><LF>
rd id<CR><LF>
rd m all<CR><LF>
rd out1 cal,n<CR><LF>
rd out2 cal,n<CR><LF>
rd para rom,n<CR><LF>
rd sn<CR><LF>
rd t cal,nn<CR><LF>
rd temp cal,n<CR><LF>
rd x cal,nn<CR><LF>
rd y cal,nn<CR><LF>
samp 360,aaa.aaa<CR><LF>
samp out1 n,ii.iii<CR><LF>
samp out1 n,vvvvv<CR><LF>
samp out2 n,ii.iii<CR><LF>
samp out2,n,vvvvv<CR><LF>
samp t,nn<CR><LF>
samp temp,n,+/-tt.ttt<CR><LF>
samp x,+/-xx.xxx<CR><LF>
samp y,+/-yy.yyy<CR><LF>
set ang num,nn<CR><LF>
set filter1 num,nn<CR><LF>
set filter2 num,nn<CR><LF>
set filter3 num,nn<CR><LF>
set out1 n<CR><LF>
set out2 n<CR><LF>
set out2 sta,n<CR><LF>
set t num,nn<CR><LF>
set t ref,nn<CR><LF>
set zero internal<CR><LF>
single samp x,+/-xx.xxx<CR><LF>
single samp y,+/-yy.yyy<CR><LF>
update flash sys<CR><LF>

```

```

cal 360 sta,OK<CR><LF>
cal 360 stop,OK<CR><LF>
cal out1 stop,OK<CR><LF>
cal out2 stop,OK<CR><LF>
cal t sta,OK<CR><LF>
cal t stop,OK<CR><LF>
cal temp sta,OK<CR><LF>
cal temp stop,OK<CR><LF>
cal x sta,OK<CR><LF>
cal x stop,OK<CR><LF>
cal y sta,OK<CR><LF>
cal y stop,OK<CR><LF>
clr zero internal,OK<CR><LF>
00, X, 08226, Y, 14773, XK, +15820, A, -13013, YK, +14022,
n, x, aaaaa, vvvvv, y, aaaaa, vvvvv, OK<CR><LF>
00000, 00000, 00000, 00000, 00000<CR><LF>
M, 03191, K, 25000, x, 08465, 08465, 08465, +01.162, y, 09
n, X, ddddd, V, vvvvv<CR><LF>
n, Y, ddddd, V, vvvvv<CR><LF>
返回页字节内容
sn, abcdef0123456789<CR><LF>
t, nn, ttttt, x, +xxxxx, y, +yyyyy, XK, +00000, A, +00000,
n, aaaaa, +/-tt.ttt <CR><LF>
X, nn, 02000<CR><LF>
Y, nn, 02000<CR><LF>
samp 360, aaa.aaa, xxxxx, yyyyy, OK<CR><LF>
samp out1 n, ii.iii, OK<CR><LF>
samp out1 n, vvvvv, OK<CR><LF>
samp out2 n, ii.iii, OK<CR><LF>
samp out2, n, vvvvv, OK<CR><LF>
t, ttttt, xxxxx, yyyyy, OK<CR><LF>
samp temp, n, +/-tt.ttt, OK<CR><LF>
x, +/-xx.xxx, xxxxx, OK<CR><LF>
y, +/-yy.yyy, yyyyy, OK<CR><LF>
set ang num, nn, OK<CR><LF>
set filter num, nn, OK<CR><LF>
set filter2 num, nn, OK<CR><LF>
set filter3 num, nn, OK<CR><LF>
set out1 n, OK<CR><LF>
set out2 n, OK<CR><LF>
set out2 sta, n, OK<CR><LF>
set t num, nn, OK<CR><LF>
set t ref, nn, OK<CR><LF>
set zero internal, OK<CR><LF>
single samp x, +/-xx.xxx, xxxxx, OK<CR><LF>
single samp y, +/-yy.yyy, yyyyy, OK<CR><LF>
update flash sys, OK<CR><LF>

```

```
wr sn,abcdef0123456789<CR><LF>    wr sn,abcdef0123456789,0K<CR><LF>
wr t,n,ttttt,xxxxxx,yyyyyy<CR><LF>  wr t,n,ttttt,xxxxxx,yyyyyy,OK<CR><LF>
wr temp cal,0,+/-tt.ttt,aaaaa,1,+wr temp cal,0,+/-tt.ttt,aaaaa,1,+/-tt.ttt,aaaaa,
```

分类

```
clr zero internal<CR><LF>
rd id<CR><LF>
rd m all<CR><LF>
rd sn<CR><LF>
rd t cal,n<CR><LF>
rd temp cal,n<CR><LF>
samp t,n<CR><LF>
samp temp,n,+/-tt.ttt<CR><LF>
set ang num,n<CR><LF>
set t num,n<CR><LF>
set t ref,n<CR><LF>
set zero internal<CR><LF>
update flash sys<CR><LF>
wr sn,abcdef0123456789<CR><LF>
wr t,n,ttttt,xxxxxx,yyyyyy<CR><LF>
wr temp cal,0,+/-tt.ttt,aaaaa,1,+/-tt.ttt,aaaaa <CR><LF>

rd x cal,n<CR><LF>                rd 360 cal,n<CR><LF>
rd y cal,n<CR><LF>
cal t sta<CR><LF>                cal temp sta<CR><LF>
cal t stop<CR><LF>              cal temp stop<CR><LF>
cal x sta<CR><LF>                cal 360 sta<CR><LF>
cal x stop<CR><LF>              cal 360 stop<CR><LF>
cal y sta<CR><LF>
cal y stop<CR><LF>
samp x,+/-xx.xxx<CR><LF>        samp 360,aaa.aaa<CR><LF>
samp y,+/-yy.yyy<CR><LF>
single samp x,+/-xx.xxx<CR><LF>
single samp y,+/-yy.yyy<CR><LF>

cal out1 stop<CR><LF>
cal out2 stop<CR><LF>
rd da cal,n<CR><LF>
rd out1 cal,n<CR><LF>
rd out2 cal,n<CR><LF>
rd para rom,n<CR><LF>
samp out1 n,ii.iii<CR><LF>
```

```
samp out1 n,vvvvv<CR><LF>
samp out2 n,ii.iii<CR><LF>
samp out2,n,vvvvv<CR><LF>
set out1 n<CR><LF>
set out2 n<CR><LF>
set out2 sta,n<CR><LF>
```

进入校正模式（应答输出模式下有效）
退出校正模式（角度校正模式模式下有效）
退出X轴输出电流校准模式（应答输出模式下有效）
退出Y轴输出电压校准模式（应答输出模式下有效）
进入温度补偿模式（应答输出模式下有效）
退出温度补偿模式（温度补偿模式模式下有效）
进入开氏温度补偿模式（灵敏度补偿）（应答输出模式下有效）
退出开氏温度补偿模式（温度补偿模式模式下有效）
进入X轴校正模式（应答输出模式下有效）
退出X轴校正模式（角度校正模式模式下有效）
进入Y轴校正模式（应答输出模式下有效）
退出Y轴校正模式（角度校正模式模式下有效）
清除零点（应答输出模式下有效）
读角度校准参数（应答输出模式下有效）
读DA校准参数（应答输出模式下有效）
读当前的工作模式（应答输出模式下有效）
读角度数据（应答输出模式下有效）M, MCU温度, K, 温度(格式: +/-00.000),
读X轴电压输出校准参数（应答输出模式下有效）0<n<2, ddddd:输出AD值,
读Y轴电压输出校准参数（应答输出模式下有效）0<n<2, ddddd:输出AD值,
读全部参数页信息（应答输出模式下有效）
读产品序列号（应答输出模式下有效）
读温度校准参数（应答输出模式下有效）
读temp校准参数（应答输出模式下有效）
读X校准参数（应答输出模式下有效）
读Y校准参数（应答输出模式下有效）
角度校正模式下采样（角度校正模式模式下有效）
X轴输出电流校准模式下采样（应答输出模式下有效）n
X轴输出电压校准模式下采样（应答输出模式下有效）n
Y轴输出电流校准模式下采样（应答输出模式下有效）n
Y轴输出电压校准模式下采样（应答输出模式下有效）n
温度补偿模式下采样（温度补偿模式模式下有效）
开氏温度补偿模式下采样（温度补偿模式模式下有效）
角度校正模式下采样（角度校正模式模式下有效）
角度校正模式下采样（角度校正模式模式下有效）
设置角度校准点的个数(默认值为7)（应答输出模式下有效）
设置滤波系数(默认值为4)（应答输出模式下有效）
设置滤波系数(振幅 默认值为300)（应答输出模式下有效）
设置滤波系数(滞后字数 默认值为300)（应答输出模式下有效）
进入X轴输出电压校准模式（360度时X, Y两轴输出相同）（应答输出模式下有效）
进入Y轴输出电流校准模式（应答输出模式下有效）n
进入Y轴输出电压校准模式（应答输出模式下有效）n
设置温度补偿点的个数(默认值为3)（应答输出模式下有效）
设置温度补偿的参考点（应答输出模式下有效）
设置零点（应答输出模式下有效）
单点角度校正模式下采样（应答输出模式下有效）
单点角度校正模式下采样（应答输出模式下有效）
保存标定数据:

写产品序列号（应答输出模式下有效）
写温度补偿参数（应答输出模式下有效）
写temp校准参数（应答输出模式下有效）

vvvvv: 输出电压
vvvvv: 输出电压

有效) n


```
clr zero<CR><LF>
rd ang s<CR><LF>
rd ang<CR><LF>
rd offset<CR><LF>
rd output<CR><LF>
rd ver<CR><LF>
rd x offset<CR><LF>
rd y offset<CR><LF>
set ang nor<CR><LF>
set ang rev<CR><LF>
set baud 3<CR><LF>
set bps n<CR><LF>
set filter1 num,nn<CR><LF>
set filter2 num,nn<CR><LF>
set filter3 num,nn<CR><LF>
set h alarm<CR><LF>
set high alarm <CR><LF>
set high ang, +18.000<CR><LF>
set high ang, 180.000<CR><LF>
set l alarm<CR><LF>
set low alarm <CR><LF>
set low ang, 000.000<CR><LF>
set low ang, -18.000<CR><LF>
set mode a<CR><LF>
set mode p<CR><LF>
set offset, xxx.xxx<CR><LF>
set output offset, +aaa.aaa<CR><LF>
set output1, +/-aaa.aaa<CR><LF>
set output2, +/-aaa.aaa<CR><LF>
set output3, +/-aaa.aaa<CR><LF>
set p alarm offset, +pp.ppp <CR><LF>
set p alarm, +pp.ppp<CR><LF>
set slope ang, xxx.xxx<CR><LF>
set t offset, x.xxxx<CR><LF>
set x alarm, +xx.xxx<CR><LF>
set x offset, +/-xx.xxx<CR><LF>
set x param, nn<CR><LF>
set y alarm, +yy.yyy<CR><LF>
set y offset, +/-yy.yyy<CR><LF>
set y param, nn<CR><LF>
set zero<CR><LF>
update flash<CR><LF>
```

分类

+/-90度

```
clr zero<CR><LF>
rd ang s<CR><LF> (+/-90度独有的)
rd ang<CR><LF>
rd ver<CR><LF>
set baud 3<CR><LF>
set bps n<CR><LF>
set filter1 num,nn<CR><LF>
set filter2 num,nn<CR><LF>
set filter3 num,nn<CR><LF>
set h alarm<CR><LF>
set l alarm<CR><LF>
set mode a<CR><LF>
set mode p<CR><LF>
set zero<CR><LF>
update flash<CR><LF>
set p alarm offset, +pp. ppp <CR><LF>
set p alarm, +pp. ppp<CR><LF>
set x alarm, +xx. xxx<CR><LF>
set y alarm, +yy. yyy<CR><LF>
set x offset, +/-xx. xxx<CR><LF>
set y offset, +/-yy. yyy<CR><LF>
rd x offset<CR><LF>
rd y offset<CR><LF>
set high ang, +18.000<CR><LF>
set low ang, -18.000<CR><LF>

rd output<CR><LF>
```

```
set ang nor<CR><LF>
set ang rev<CR><LF>
set x param, nn<CR><LF>
set y param, nn<CR><LF>
set t offset, x. xxxx<CR><LF>
```

clr zero, 0K<CR><LF>	清除零点（应答输出模式下有效
X=+/-xx. xxx<CR><LF>Y=+/-yy. yyy<CR><LF>P=+/-pi	读所有角度数据（应答输出模式
X=+/-xx. xxx<CR><LF>Y=+/-yy. yyy<CR><LF>	读角度数据（应答输出模式下有
offset, xxx. xxx<CR><LF>	读取安装角度（应答输出模式下
aaaaa, +aaa. aaa, +/-aaa. aaa, +/-aaa. aaa, +/-aaa. :	读报警设置值（应答输出模式下
ver, stm111009<CR><LF>	读取软件版本号（应答输出模式
x offset, +/-xx. xxx<CR><LF>	读取X轴的安装角度（应答输出模
y offset, +/-yy. yyy<CR><LF>	读取Y轴的安装角度（应答输出模
set ang nor, 0K<CR><LF>	设置输出角度不反转（应答输出
set ang rev, 0K<CR><LF>	设置输出角度反转（应答输出模
set baud 3, 0K<CR><LF>	设置波特率（应答输出模式下有
set bps n, 0K<CR><LF>	设置连续输出模式的发送频率（
set filter1 num, nn, 0K<CR><LF>	设置滤波系数（一阶 默认值为20
set filter2 num, nn, 0K<CR><LF>	设置滤波系数（振幅 默认值为10
set filter3 num, nn, 0K<CR><LF>	设置滤波系数（滞后字数 默认值
set h alarm, 0K<CR><LF>	设置高电平报警模式（应答输出
set high alarm, 0K<CR><LF>	设置报警时的电平为高（应答输
set high ang, +18.000, 0K<CR><LF>	设置DA输出对应的最大角度（应
set high ang, 180.000, 0K<CR><LF>	设置DA输出对应的最大角度（应
set l alarm, 0K<CR><LF>	设置低电平报警模式（应答输出
set low alarm, 0K<CR><LF>	设置报警时的电平为低（应答输
set low ang, 000.000, 0K<CR><LF>	设置DA输出对应的最小角度（应
set low ang, -18.000, 0K<CR><LF>	设置DA输出对应的最小角度（应
set mode a, 0K<CR><LF>	模块切换到连续输出模式；
set mode p, 0K<CR><LF>	工作模式的设定：模块切换到应
set offset, xxx. xxx, 0K<CR><LF>	设置安装角度（应答输出模式下
set output offset, +aaa. aaa, 0K<CR><LF>	设置报警容差值（应答输出模式
set output1, +/-aaa. aaa, 0K<CR><LF>	设置第一报警点角度值（应答输
set output2, +/-aaa. aaa, 0K<CR><LF>	设置第二报警点角度值（应答输
set output3, +/-aaa. aaa, 0K<CR><LF>	设置第三报警点角度值（应答输
set p alarm offset, +pp. ppp, 0K<CR><LF>	设置面角度开关量输出回差角度
set p alarm, +pp. ppp, 0K<CR><LF>	设置面角度开关量输出角度（应
set slope ang, xxx. xxx, 0K<CR><LF>	设置倾斜角度（应答输出模式下
set t offset, x. xxxx, ok <CR><LF>	设置定时时间的偏移量（应答输
set x alarm, +xx. xxx, 0K<CR><LF>	设置X轴开关量输出角度（应答输
set x offset, +/-xx. xxx, 0K<CR><LF>	设置X轴的安装角度（应答输出模
set x param, nn, ok <CR><LF>	X轴输出取反（应答输出模式下有
set y alarm, +yy. yyy, 0K<CR><LF>	设置Y轴开关量输出角度（应答输
set y offset, +/-yy. yyy, 0K<CR><LF>	设置Y轴的安装角度（应答输出模
set y param, nn, ok <CR><LF>	Y轴输出取反（应答输出模式下有
set zero, 0K<CR><LF>	设置零点（应答输出模式下有效
update flash, 0K<CR><LF>	保存数据：

```
set output offset, +aaa. aaa<CR><LF>
set output1, +/-aaa. aaa<CR><LF>
set output2, +/-aaa. aaa<CR><LF>
set output3, +/-aaa. aaa<CR><LF>

set offset, xxx. xxx<CR><LF>
rd offset<CR><LF>

set high ang, 180. 000<CR><LF>
set low ang, 000. 000<CR><LF>
set slope ang, xxx. xxx<CR><LF> (360度独有的)
```

)
下有效,增加了面角度)
效)
有效)
有效):报警状态,容差,第一报警点,第二报警点,第三报警,
下有效)
模式有效)
模式有效)
模式有效)
式有效)
效)
连续输出模式有效))n为0~9,表示每秒钟主动发送数据的次数
) (应答输出模式有效) 1<
) (应答输出模式有效) 1<
为20) (应答输出模式有效) 1<
模式有效)
出模式有效,默认报警时为高电平)
答输出模式有效)
答输出模式有效)
模式有效)
出模式有效)
答输出模式有效)
答输出模式有效)

答输出模式;
有效)
下有效)
出模式有效)
出模式有效)
出模式有效)
(应答输出模式有效)
答输出模式有效,输出开关量与X轴相同)
有效) 000.000 <
出模式有效)
输出模式有效)
模式有效)
有效) nn, 0 X轴输出值不变 nn, 1 X轴输出值取反
输出模式有效)
模式有效)
有效) nn, 0 Y轴输出值不变 nn, 1 Y轴输出值取反
)

点

l，当n=0时，4秒发送一次；波特小于9600时发送频率只支持n=0~

