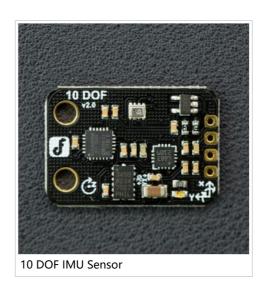
# (SKU:SEN0140)10 DOF Sensor传感器

来自DFRobot Product Wiki

### 目录

- 1 简介
- 2技术规格
- 3 引脚说明
- 4使用教程
  - 4.1 准备
  - 4.2 连接图
    - 4.2.1 样例代码
    - 4.2.2 测量结果
    - 4.2.3 样例代码
- 5产品尺寸
- 6 常见问题
- 7 更多



### 简介

起初,惯性测量单元是一个措施,在飞机的速度、定位报告的电子装置,与引力,组合使用加速度计,陀螺仪,磁力计。现在伊穆斯是常用的人机交互(HCI)、航海和平衡技术应用于辆Segway众所周知。采用DFrobot的高集成度低成本的10自由度传感器。集合了ADXL345加速度计、HMC5883L磁罗盘、ITG3205陀螺仪以及BMP280气压传感器和温度传感器。它小巧玲珑的身材能够适合大多数控制系统要求,它设计精巧的安装孔也使传感器的数据更加精确和可靠。内置了低噪声的低压线性稳压器,还扩展了电源电压输入范围,支持3V-5V电源电压。当然了,10自由度IMU也可以直接和Arduino控制板兼容。

版本升级: V2.0把BMP085升级成了BMP280气压传感器, V1.0用户可以下载V1.0库文件 (http://www.dfrobot.com.cn/image/data/SEN0140/10%20Dof%20sample%20codes.zip)。

### 技术规格

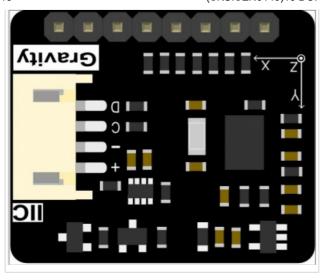
■ 工作电压: 3.3V-5V DC

- 低噪声LDO稳压器
- I2C接口
- 集成10自由度姿态传感器
- ADXL345加速度计
- ITG3200陀螺
- HMC5883L罗盘
- BMP280气压传感器 (V2.0版本)
- Arduino 控制器兼容
- 工作温度: -20-70 ℃
- 产品尺寸: 26\*18 mm

### 引脚说明

#### 引脚说明

标号	名称	功能描述
1	VIN	电源正极
2	GND	电源负极
3	SCL	I2C串行时钟线
4	SDA	I2C串行数据线



### 使用教程

### 准备

#### 硬件

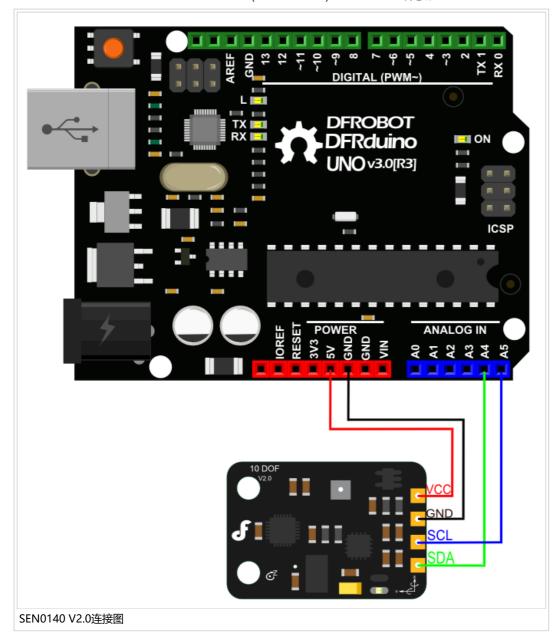
- 1 x UNO控制板
- 1 x 10 DOF Sensor模块
- 杜邦线若干

#### 软件

- Arduino IDE, 点击下载Arduino IDE (https://www.arduino.cc/en/Main/Software)
- HMC5883库 (https://github.com/DFRobot/DFRobot QMC5883.git)
- BMP280库 (https://github.com/DFRobot/DFRobot BMP280.git)
- FreeSixIMU 库文件 (https://github.com/DFRobot/FreeSixIMU)

关于如何安装库文件,点击链接 (http://www.dfrobot.com.cn/community/forum.php? mod=viewthread&tid=1854&highlight=库文件)

### 连接图



#### 样例代码

```
#include CPreeSix MUL(h)
#include <FHMO_ADXL345_h>
#include <FHMO_ITG3200.h>
#include <FHMO_ITG3200.h>
#include <Vire.h>
#include <Vire.h-
#include <Vire.h-
#include <Vire.h-
#include <ITMLO_ITG3200.h>
#include <ITMLO_ITG3200.h
#include <ITMLO_ITMLO_ITMLO_ITMLO_ITMLO_ITMLO_ITMLO
```

#### 测量结果

```
×
                                                                                     Send
-120.38 | 11.66 | -9.56
-120.75 | 11.61 | -9.64
-121.14 | 11.57 | -9.72
-121.53 | 11.52 | -9.84
-121.92 | 11.48 | -9.91
-122.30 | 11.43 | -10.01
-122.68 | 11.37 | -10.09
-123.08 | 11.29 | -10.15
-123.48 | 11.19 | -10.21
-123.86 | 11.14 | -10.27
-124.24 | 11.09 | -10.33
-124.65 | 11.01 | -10.41
-125.03 | 10.93 | -10.47
-125.40 | 10.83 | -10.52
-125. 79 | 10. 84 | -10. 65
-126.17 | 10.76 | -10.73
-126.54 | 10.82 | -10.86
-126.93 | 10.72 | -10.93
-127.33 | 10.63 | -11.01
-127.71 | 10.55 | -11.07
                                        Both NL & CR

✓ Autoscroll

                                                             9600 baud
                                                                                Clear output
IDE串口打印: Yaw, Pitch, Roll
```

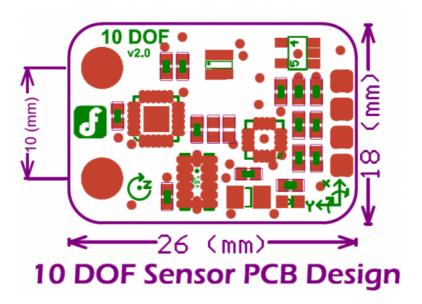
#### 样例代码

#### 测试BMP280

```
* @file bmp280test.ino
 * @brief DFRobot's Temperature, Pressure and Approx altitude
 * @n [Get the module here] (等上架后添加商品购买链接)
 * On This example read the Temperature, Pressure and Altitude from BMP280, and then print them
 * On [Connection and Diagram] (等上架后添加wiki链接)
 * @copyright
                [DFRobot] (http://www.dfrobot.com), 2016
 * @copyright
                GNU Lesser General Public License
 * @author [yuxiang](1137717512@qq.com)
  * @version V1.0
  * @date 2016-12-06
#include <Wire.h>
#include "DFRobot_BMP280.h"
DFRobot BMP280 bmp280;
void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("BMP280 demo");
  if (!bmp280.begin()) {
   Serial.println("Could not find a valid BMP280 sensor!");
     while (1):
void loop() {
    Serial.print("Temperature = ");
Serial.print(bmp280.readTemperatureValue());
    Serial.println(" *C");
     Serial.print("Pressure = ");
     Serial.print(bmp280.readPressureValue());
    Serial.println(" Pa");
    Serial.print("Altitude = ");
     Serial.print(bmp280.readAltitudeValue(1013.25)); // this should be adjusted to your local forcase
    Serial.println(" m");
     Serial.println();
```

 COM10 Temperature = 31.37 \*C Pressure = 95586.28 Pa Altitude = 489.14 m Temperature = 31.36 \*C Pressure = 95583.44 Pa Altitude = 489.38 m Temperature = 31.24 \*C Pressure = 95586.24 Pa Altitude = 489.33 m Temperature = 31.07 \*C Pressure = 95584.44 Pa Altitude = 489.30 m Temperature = 30.96 \*C Pressure = 95586.89 Pa Altitude = 489.08 m ✓ Autoscroll Both NL & CR ∨ 9600 baud Clear output IDE串口打印

## 产品尺寸



# 常见问题

还没有客户对此产品有任何问题,欢迎通过qq或者论坛联系我们!

更多问题及有趣的应用,可以 访问论坛 (http://www.dfrobot.com.cn/community/forum.php) 进行查阅或发帖。

## 更多

- 原理图 (http://www.dfrobot.com.cn/images/upload/File/20171220142443wi8qnz.pdf)
- 顶层元件布局图 (http://www.dfrobot.com.cn/images/upload/File/20171220142144ff05kd.pdf)
- 底层元件布局图 (http://www.dfrobot.com.cn/images/upload/File/20171220142104p1wd1g.pdf)

🥃 DFRobot商城购买链接 (http://www.dfrobot.com.cn/goods-640.html)

来自 "http://wiki.dfrobot.com.cn/index.php?title=(SKU:SEN0140)10\_DOF\_Sensor传感器&oldid=107397"

- 本页面最后修改于2017年12月20日 (星期三) 14:46。
- 此页面已被浏览过1,905次。