名称：MPU9250角度传感器陀螺仪JY901

（陀螺仪）

资料下载网址：

<https://dl.wit-motion.com:2103/index.html#/wit-service/productLiterature/document?productId=e9c7f9511f8a4414a1f4a4e4bbabf2a1>

Arduino uno R3例程安装到库里之后JY901serial文件里有所有参数由串口读取的方式，估计会用到四个参数，x,y,z轴和一个高度（好像有高度这个参数）

角度一共有三个。姿态角结算时所使用的坐标系为东北天坐标系（x轴指向东，y轴指向北，z轴指向天）。欧拉角表示姿态时的坐标系旋转顺序定义为为z-y-x,即先绕z轴转，再绕y轴转，再绕x轴转。（欧拉角我大概了解了一下，应该类似球坐标系）。滚转角的范围虽然是±180度，但实际上由于坐标旋转顺序是Z-Y-X，在表示姿态的时候，俯仰角(Y轴)的范围只有±90度，超过90度后会变换到小于90度，同时让X轴的角度大于180度。滚转角（x轴）Roll，俯仰角（y轴）Pitch，偏航角（z轴）Yaw

问题：读取数据应该差不多准，但是对于这些数据怎么计算还没想好（而且我发现我们家好像不向着正南）。后面可能要进行磁场较准。

名称：弯曲度传感器flex4.5和flex2.2

资料：弯曲度传感器模块资料（我记得之前发群里了）

可以读取一个电阻参数，通过和0度和90度的电阻值比较，得到角度

问题：读取的角度非常不准，可能是0度和90度电阻值需要校准

名称：舵机（型号我忘了。。。）

资料：arduino自带servo库例程

可以做到指定移动指定度数，但是不太准，也不太稳。

问题：这个舵机可能并不能返回自己转的角度，精度太差。网上很多资源表示，这个舵机还是很强大的，可能是我用的方式不对。