



V1.1

航姿参考系统上位机软件
上位机软件使用说明书

► 瑞芬航姿参考系统上位机软件

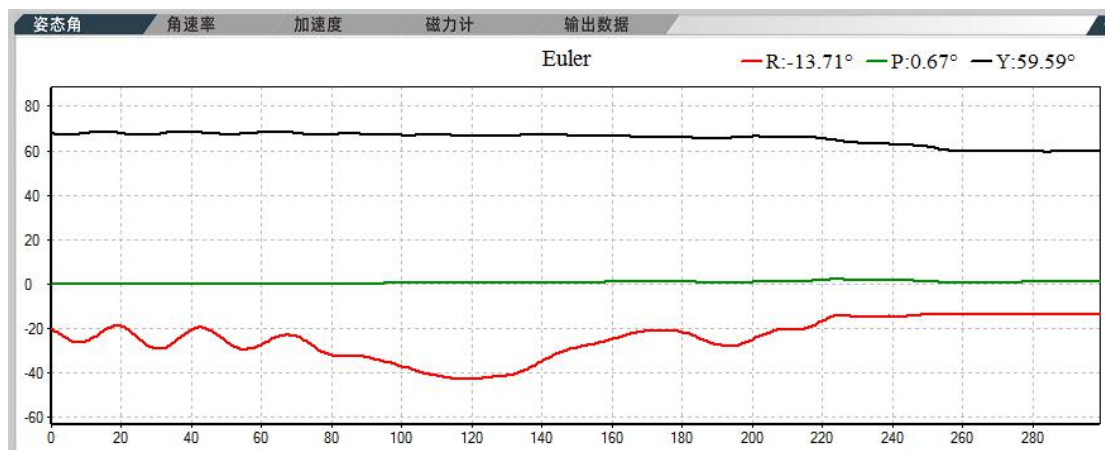


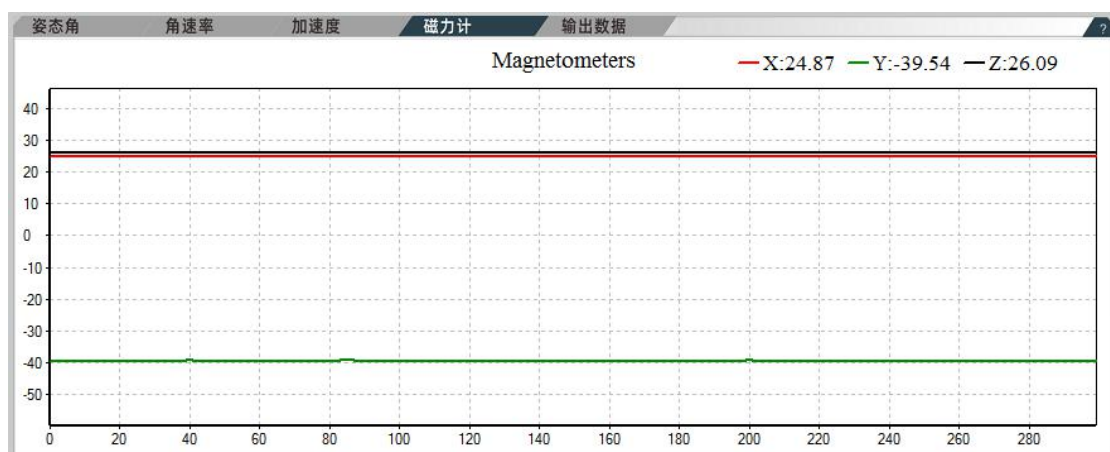
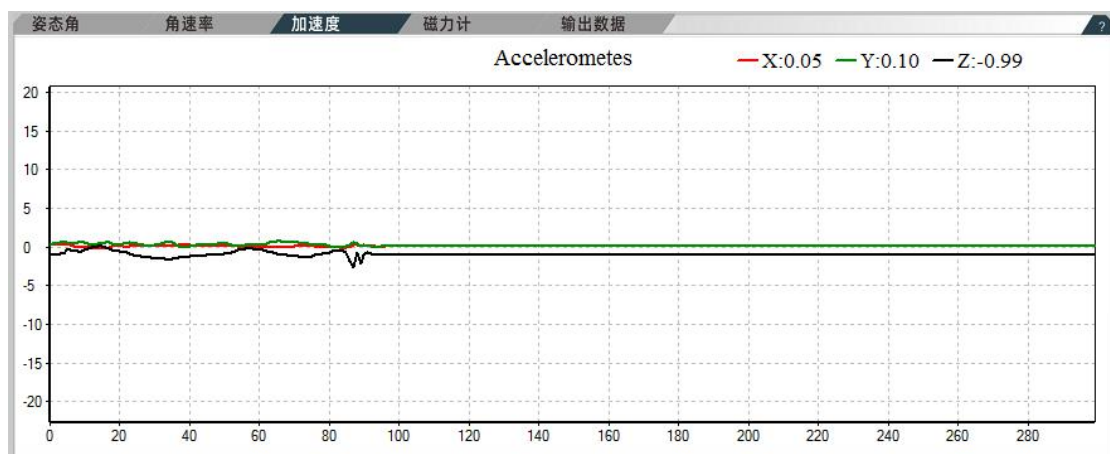
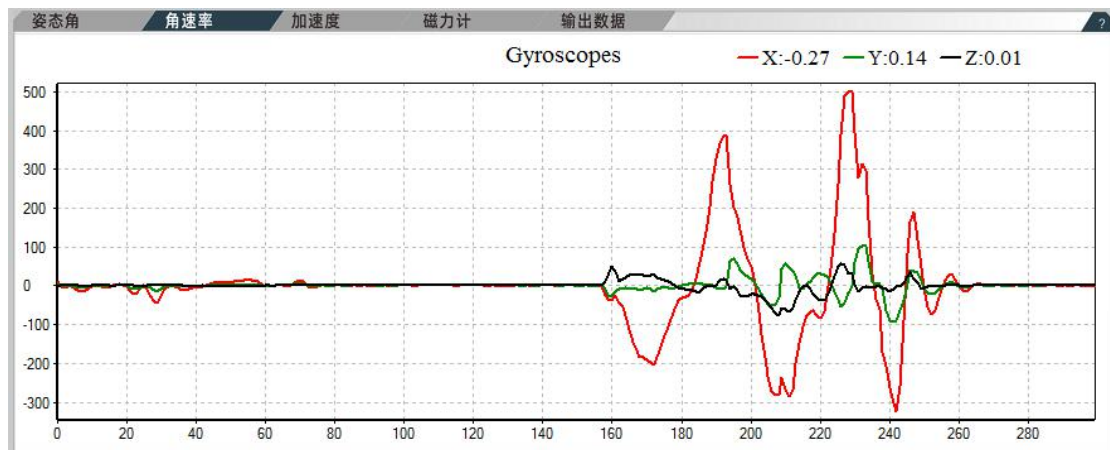
波形显示 三维姿态角 (三轴陀螺、三轴加速度计、三轴磁场计)

数据显示:



波形显示:





串口设置及打开：



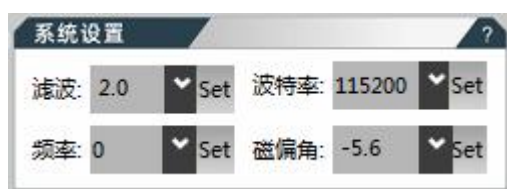
默认波特率为 115200，无奇偶校验位，1 位起始位，1 位停止位。

输出为自动输出：



默认为自动输出。

系统设置：



滤波参数默认为 1.5(范围 0-5)；可设波特率为 :9600 ,14400 ,19200 ,28800 ,38400 , 56000 , 57600 , 115200，出厂默认为 115200；可设置的输出频率为：1HZ，5HZ，10HZ，25HZ，50HZ 及 100HZ，出厂默认为 100HZ；磁偏角设置的设置可根据实际应用的地理位置进行设置，磁偏角默认为 0。

保存选项：



用于点击“浏览”设置数据保存的路径，点击“开始”保存数据。

设置 IMU 运行的模式：



运行模式分为：6 轴与 9 轴。

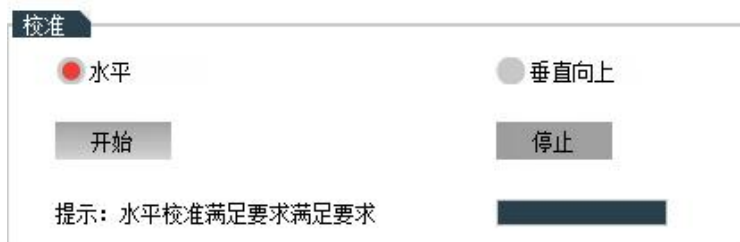
6 轴模式输出姿态角，三轴加速度，三轴陀螺；9 轴模式输出姿态角，三轴加速度，三轴陀螺，三轴磁场。其中 6 轴的方位角为相对方位角，上电初始为 0；9 轴的方位角为磁方位角。

输出模式设置：



输出模式包括：欧拉角+传感器，欧拉角+体加速度，欧拉角三种方式。

磁方位校准：



当运行模式为 9 轴用到磁方位角时，首次安装使用时应进行水平旋转一周进行校准，按开始键，水平平稳旋转 360 度后，按停止键进行数据保存。通常水平校准即可满足使用，也可垂直向上旋转一圈进行校准进一步提高方位精度。



深圳 · 瑞芬

地址：深圳市宝安区福海街道大洋路 90 号中粮（福安）机器人智造产业园 1 栋 4 楼

电话：0755-29657137 0755-29761269

传真：0755-29123494

邮箱：sales@rion-tech.net

官网：www.rion-tech.net

北京 · 瑞芬

地址：北京市海淀区上地信息产业基地三街中黎科技园 1 号楼 C 段 278

电话：010-62988656 188 1022 2938

传真：010-62981613

邮箱：sales@rion-star.com

网址：www.rion-star.com

上海 · 瑞芬

地址：上海市浦东新区张江高科科苑路 151 号华强大厦 3 楼

电话：021-50871186 150 0015 4260

传真：021-50871186

邮箱：huasheng@rion-tech.net

全国售后技术服务：199 2529 5781（施工）