

## 目录

1. CAN 默认配置 .....	2
2. AHRS 数据输出 .....	2
3. 配置 CAN 波特率 .....	3
4. 配置 CAN 节点 ID .....	4
5. 查询版本号 .....	4
6. 更新记录 .....	5

注意：请确认升级最新固件，支持此功能。

## 1. CAN 默认配置

CAN 默认配置	值
波特率	500Kbps
节点 ID	0
输出频率	100Hz
帧类型	标准帧

## 2. AHRs 数据输出

标准帧ID (十进制)	1	2	3	4	5	6	7	8
101+节点ID	ROLL				PITCH			
102+节点ID	YAW				Gx			
103+节点ID	Gy				Gz			
104+节点ID	Ax				Ay			
105+节点ID	Az				TEMP		INDEX	

注 1：姿态角、陀螺、加速度计数据表示为 float，温度、计数值数据表示为 int16。

注 2：TEMP 单位为 100\*°C，陀螺仪输出单位为 °/s，加速度计输出单位为 g，姿态输出单位为度。

### 3. 配置 CAN 波特率

此配置选项重启生效，配置时会保存 flash，3s 内只响应一次指令，不能短时间内连续发送配置命令。

(1) ID=0x619, DATA=0x20 0x21 0x22 0x23 0x01 0x00 0x00 0x00  
配置 CAN 波特率为 250Kbps

IMU 的响应如下：

ID=0x519, DATA=0x01 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF

(2) ID=0x619, DATA=0x20 0x21 0x22 0x23 0x02 0x00 0x00 0x00  
配置 CAN 波特率为 500Kbps

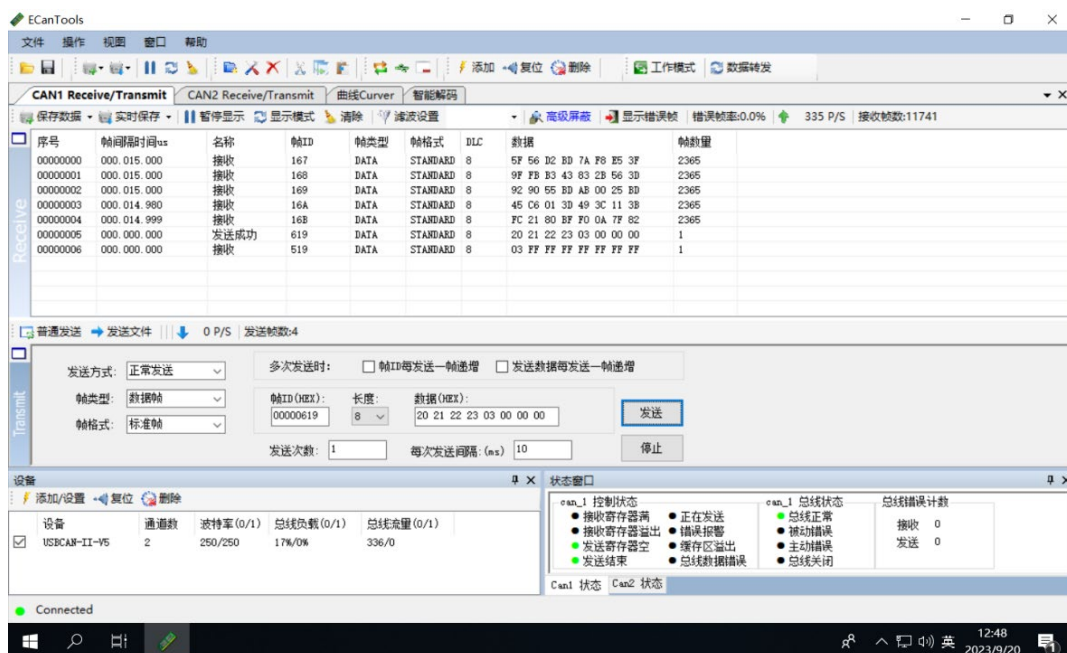
IMU 的响应如下：

ID=0x519, DATA=0x02 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF

(3) ID=0x619, DATA=0x20 0x21 0x22 0x23 0x03 0x00 0x00 0x00  
配置 CAN 波特率为 1000Kbps

IMU 的响应如下：

ID=0x519, DATA=0x03 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF



## 4. 配置 CAN 节点 ID

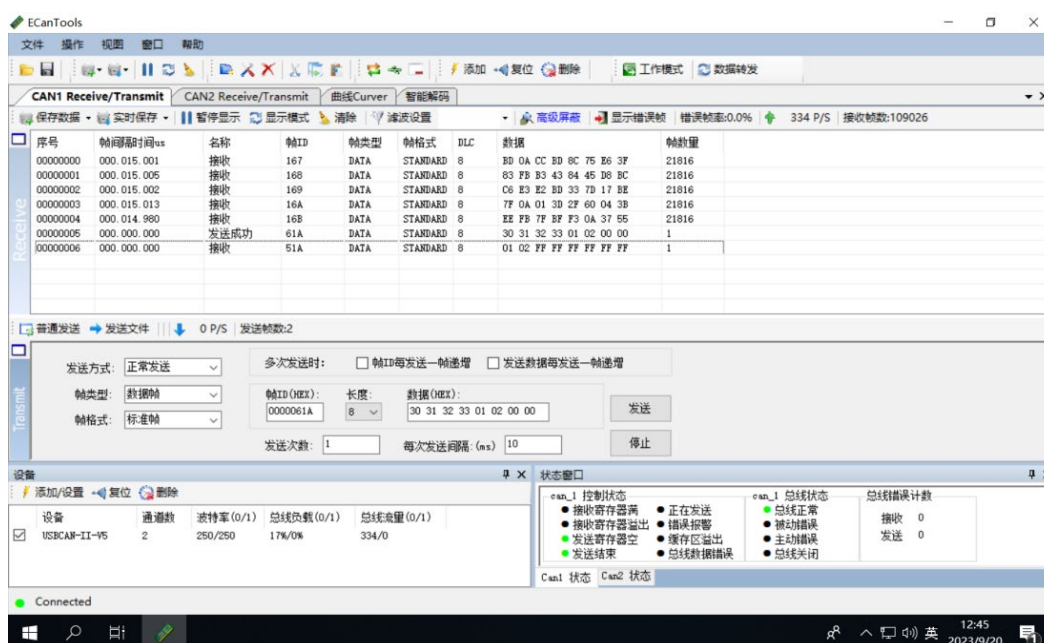
此配置选项立即生效，配置时会保存 flash，3s 内只响应一次指令，不能短时间内连续发送配置命令。

ID=0x61A, DATA=0x30 0x31 0x32 0x33 0x01 0x02 0x00 0x00

设置的节点 ID 为 0x0102。

IMU 的响应如下：

ID=0x51A, DATA=0x01 0x02 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF



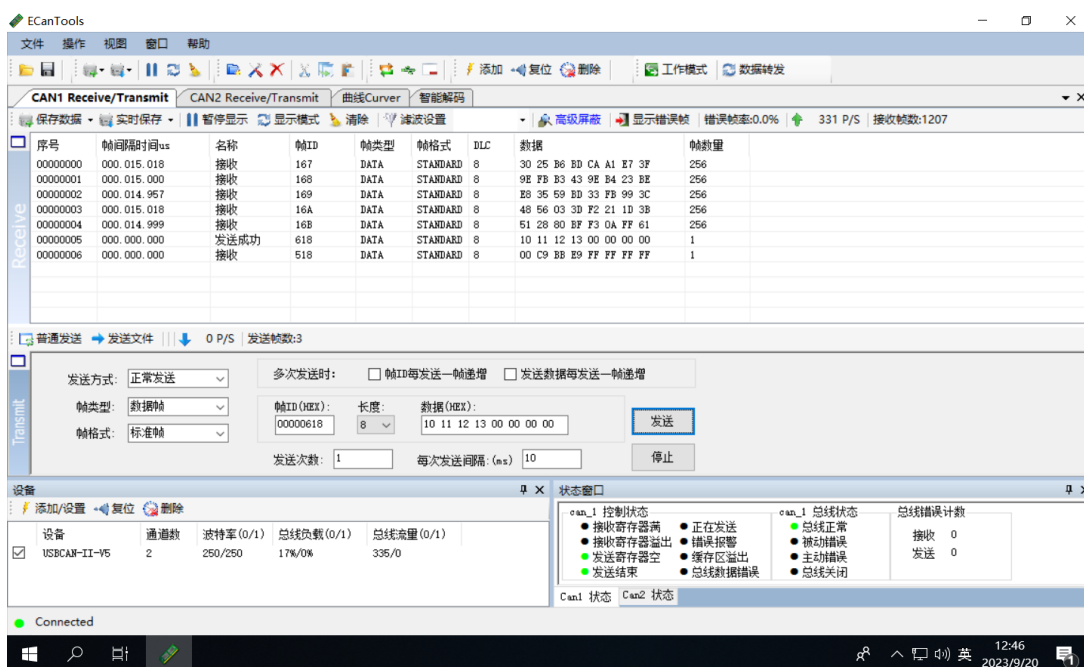
## 5. 查询版本号

ID=0x618, DATA=0x10 0x11 0x12 0x13 0x00 0x00 0x00 0x00

IMU 的响应如下：

ID=0x518, DATA=0x00 0xC9 0xBB 0xE9 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF

版本号为 0x00C9BBE9，即固件版本为 13220841



## 6. 更新记录

版本	日期	状态/注释
版本 1.0	2023.09.21	首次发行