



MEMS 姿态传感器 —— 工业级设计 军品技术

产品规格书 (Product Specification)

型号: ZB-ML7000-IMU 无线传输

描述: 九轴 MEMS 角度、加速度、角速度



生产执行标准参考

- 企业质量体系标准：GB/T19001-2016/ISO9001:2015 标准(证书号：AILY-19Q-00156)
- GB/T 17626-11A 电压暂降、短时中断和电压变化的抗扰度
- GB/T 191 SJ 20873-2003 倾斜仪、水平仪通用规范
- QJ 2318-92 陀螺加速度计测试方法
- GBT 14412-2005 机械振动与冲击 加速度计的机械安装
- GBT 18459-2001 传感器主要静态性能指标计算方法
- ROHS (证书号：BSTSH190311693901CC-R1)
- CE 认证(证书号：BST18089710801SC)
- FCC (证书号：BSTSH18089710801EC)
- JJF1059.1-2012 测量不确定度评定与表示
- GJB 450A-2004 装备可靠性通用要求
- GJB 909A 关键件和重要件的质量控制
- GJB899 可靠性鉴定和验收试验
- GJB150-3A 高温试验
- GJB150-4A 低温试验
- GJB150-8A 淋雨试验
- GJB150-12A 沙尘试验
- GJB150-16A 振动试验
- GJB150-18A 冲击试验
- GJB 1846-1993 机载无线电罗盘通用规范
- GJB150-23A 倾斜和摇摆试验
- GB/T 17626-3A 射频电磁场辐射抗扰度试验
- GB/T 17626-5A 浪涌(击)冲抗扰度试验
- GB/T 17626-8A 工频磁场抗扰度试验
- 版本：VT2025
- 修订日期：2022.12.05



一、产品特性

ZB-ML7000 是迈科传感科技推出一款九轴 IMU 姿态传感器 (角度、加速度, 角速度), 主要用于测量运动物体偏转角度, 加速度, 角速度大小。产品内置高性能数字信号处理芯片, 采用自适应滤波技术并在国内首次采用消除共振技术, 解决了普通陀螺仪由于噪声或震动干扰源产生的零点漂移和角速度随机游走, 引进国外先进温度补偿技术, 滤除温漂问题。体积小, 功耗低, 经过标定, 结构固定, 优异偏差稳定性。新的电子配置为复位提供固态电源, 为过电提供全面保护, 在全量程范围内比例因子的长期稳定性及偏差典型值小于 0.1%。

基于物联网技术蓝牙、Zigbee(可选)无线传输技术, 所有内部电路都经过优化设计, 长期稳定性好和零点漂移小, 可以自动进入低功耗休眠模式, 从而摆脱对使用环境的依赖;工业级设备无线传输距离: 蓝牙 < 50 米, Zigbee < 1600 米。主要用来测量运动物体的偏转角度, 以及震动测试, 撞击测试等多个领域, 此产品不受磁场干扰的影响, 从而能在磁场区域性正常测量偏航角。

二、产品性能

- 偏航角度 $\pm 180^\circ$ (360°可选), 精度 0.05°
- 加速度: 精度 0.01g 分辨率 0.001g
- 角速度: 精度 0.01°/S 分辨率 0.005°/S
- 超低功耗
- 全固态
- 内置可充电锂电池供电
- 宽温工作 -40 ~ +85°C
- 体积(94*74*64mm) (可定制)

三、产品应用

- 运动姿态控制
- 石油地质测井
- 高速列车摇摆阻尼
- 制导和 GPS 导航
- 船舶航行姿态测量
- 精度激光平台设备
- 机器人平衡、AGV 导航纠偏
- 惯性寻北
- 无人飞行器



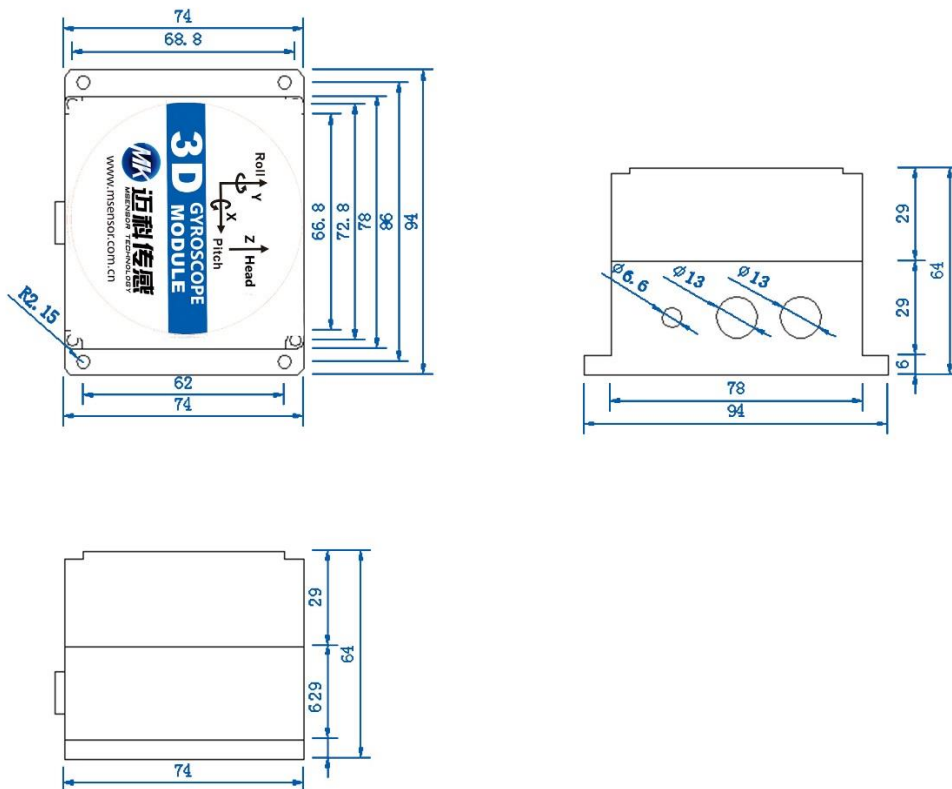
电气指标

参数	条件	最小值	典型值	最大值	单位
供电电压	标准	4.7	5	5.5	V
电流消耗	工作模式		30		mA
	休眠模式		5		
内置电池容量			5000		mAh
工作温度		-40		+85	°C
存储温度		-55		+125	°C

机械特性

连接器	引线(1.5m)或防水航空插座 (定制)
防护等级	IP67
外壳材质	铝合金磨沙氧化
安装	四颗 M4 螺丝

产品尺寸图



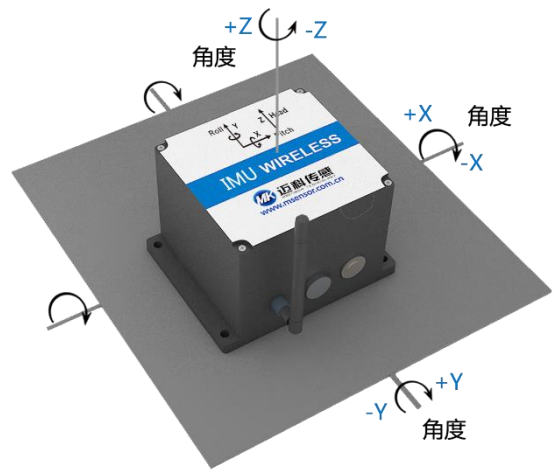
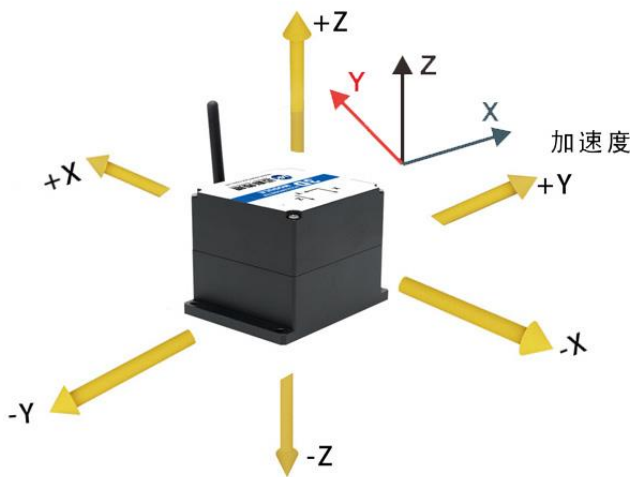
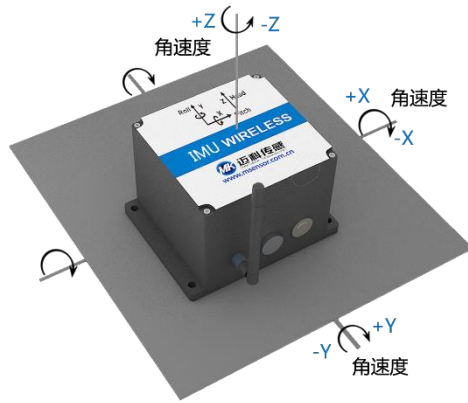
产品尺寸: L94*W74*H64MM

产品电气连接

线色功能	红 RED	白 WHITE	黑 BLACK	绿 GREEN	黄 YELLOW
输出接口	1	2	3	4	5
RS232	VCC	NC	GND	RXD	TXD
RS485	VCC	NC	GND	(B、D-)	(A、D+)

测量安装

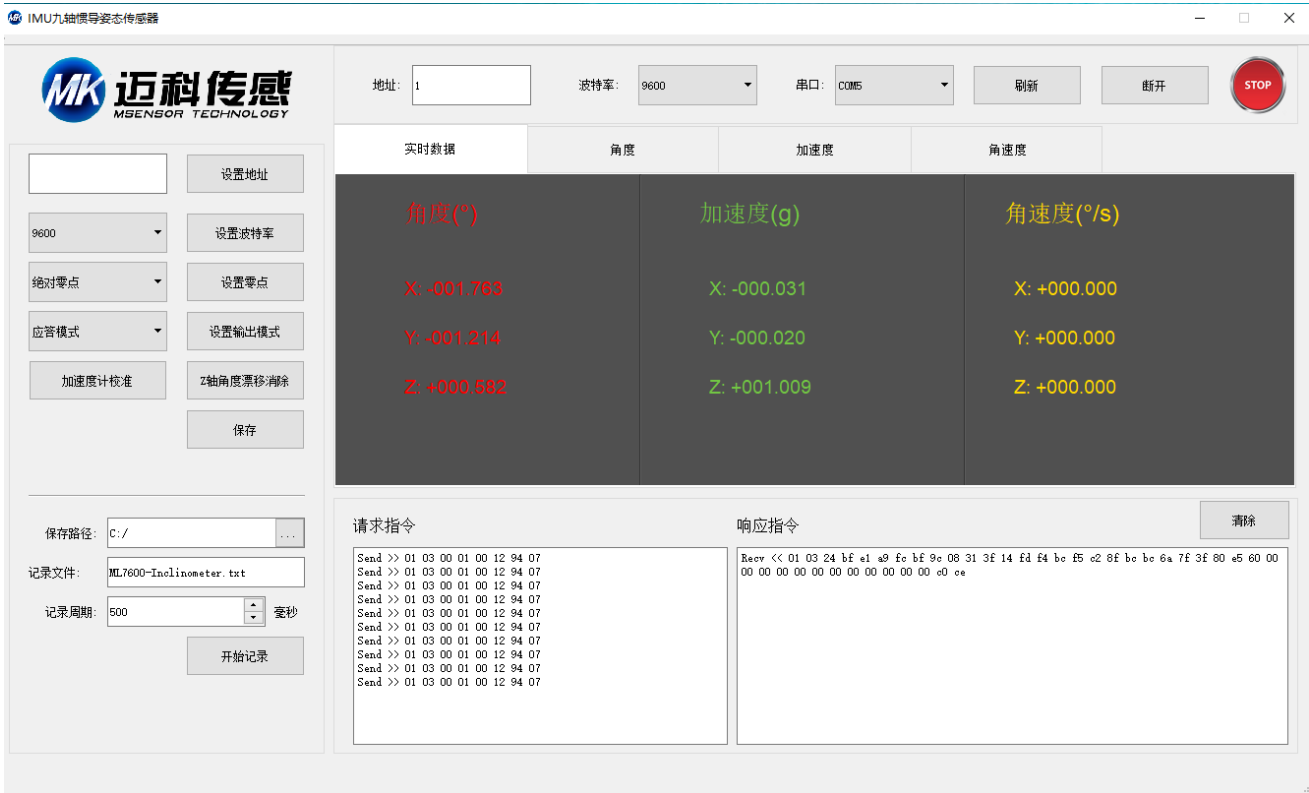
应用于汽车、军工、航海、运动物体的位置控制和姿态控制,以及其它需要精确角度测量的场合!



调试软件

可以在迈科传感科技官方网站上下载九轴惯导陀螺仪调试软件进行初步数据调试,如果您希望直接访问传感

器，通过传感器的通信协议和大众版的串口调试助手访问，这样传感器可以方便的集成到您的系统中。



ML7000-IMU调试软件

设备型号：选择对应的产品型号

串口端口：选择设备对应的 COM 口；

设备地址：填入传感器当前地址码，出厂默认是 01

波特率：选择传感器当前波特率，出厂默认是 9600

状态监测：连接串口，点击开始，进行数据采集

通讯协议

如果您希望直接访问陀螺转角仪，可以通过陀螺转角仪的通信协议访问，集成到您的系统中。

1 数据帧格式：(RTU 模式 8 位数据位，1 位停止位，无校验，默认速率 9600)

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数量		CRC 校验	
		AddrH	AddrL	NumH	NumL	CRC16L	CRC16H
Address (1byte)	Function (1byte)	(1byte)	(1byte)	(1byte)	(1byte)	(1byte)	(1byte)
0x01	0x03 读 0x06 写	XX	XX	XX	XX	XX	XX

数据格式：16 进制

地址码：出厂默认 0x01（用户可根据需要设置，最不超过 0xFF）

功能码：0x03 读取保持寄存器 0x06 预置单寄存器

寄存器地址：需要读写的寄存器起始地址

寄存器数量：需要读写的寄存器数量

CRC 校验：地址码、功能码，寄存器起始地址、寄存器数量、CRC 校验，计算机通过专用 CRC16 校验工具、计算得出（**注意：**当地址码、功能码或者寄存器起始地址变化时，CRC 检校会变化。当您命令改变时请相应改变 CRC 检校。）

注意：使用 Modbus 串口助手软件，访问传感器通讯时，不需要加上 CRC 校验；普通串口调试助手需要

注意，使用前请仔细阅读以下项目：

1) 由于 MODBUS 协议规定两条数据帧之间应至少大于 3.5 个字节时间（如 9600 波特率下，该时间为 $3.5 \times (1/9600) \times 11 = 0.004s$ ）。但为了留下足够余量，本传感器将此时间提高到大于 10ms，所以请在每条数据帧之间至少留下 10ms 的时间间隔。

主机发送命令 - - 10ms 空闲 - - 从机回覆命令 - - 10ms 空闲 - - 主机发送命令.....

如果用户需要自己实现 CRC16 MODBUS 计算，C 语言程序实现如下，供参考：

```
unsigned short ModBusCRC (unsigned char *ptr,unsigned char size)
{
    unsigned short a,b,tmp,CRC16,V;
    CRC16=0xffff;//CRC 寄存器初始值
    for (a=0;a<size;a++) //N 个字节
    {
        CRC16=*ptr^CRC16;
        for (b=0;b<8;b++) //8 位数据
        {
            tmp=CRC16 & 0x0001;
            CRC16 =CRC16 >>1; //右移一位
            if (tmp)
                CRC16=CRC16 ^ 0xa001; //异或多项式
        }
        *ptr++;
    }
    V = ((CRC16 & 0x00FF) << 8) | ((CRC16 & 0xFF00) >> 8); //高低字节转换
    return V;
}
```

例如：“01 06 00 0B 00 02” 的校验码为 “79 C9”

2 命令格式

2.1 读 X 轴（角度）

发送命令： 01 03 00 01 00 02 95 CB

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数量		CRC 校验	
		AddrH	AddrL	NumH	NumL	CRC16L	CRC16H
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	NumH (1byte)	NumL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x00	0x01	0x00	0x02	0x95	0xCB

应答命令:

地址码	功能码	字节数	寄存器数据		CRC 校验	
			DataH	DataL	CRC16L	CRC16H
Address (1byte)	Function (1byte)	Byte Count (1byte)	DataH (2byte)	DataL (2byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x04	XXXX	XXXX	XX	XX

注: 例如应答回复帧: 01 03 04 **BD A3 D7 0A** F1 8A, X 轴为寄存器数据的 1-4 字节 (寄存器存储 32 位浮点数, 标准 IEEE754 标准), 其中 1-2 字节为数据高位 (高字节), 3-4 字节为数据低位 (低字节), 高字节在前、低字节在后;

MODBUS RTU 标准协议, 根据 IEEE754 标准, 角度表示方法如下:

$$X \text{ 轴角度 (0xBDA3D70A)} = -0.080000^\circ$$

2.2 读 Y 轴 (角度)

发送命令: 01 03 00 03 00 02 34 0B

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数量		CRC 校验	
		AddrH	AddrL	NumH	NumL	CRC16L	CRC16H
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	NumH (1byte)	NumL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x00	0x02	0x00	0x02	0x34	0x0B

应答命令:

地址码	功能码	字节数	寄存器数据		CRC 校验	
			DataH	DataL	CRC16L	CRC16H
Address (1byte)	Function (1byte)	Byte Count (1byte)	DataH (2byte)	DataL (2byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x04	XXXX	XXXX	XX	XX

注: 例如应答回复帧: 01 03 04 **3F BD 70 A4** 42 78, Y 轴为寄存器数据的 1-4 字节 (寄存器存储 32 位浮点数, 标准 IEEE754 标准), 其中 1-2 字节为数据高位 (高字节), 3-4 字节为数据低位 (低字节), 高字节在前、低字节在后;

在前、低字节在后;

MODBUS RTU 标准协议, 根据 IEEE754 标准, 角度表示方法如下:

$$Y \text{ 轴角度 } (0x3FBD70A4) = 1.48000^\circ$$

2.3 读 Z 轴 (角度)

发送命令: 01 03 00 05 00 02 D4 0A

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数量		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	NumH (1byte)	NumL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x00	0x05	0x00	0x02	0xD4	0x0A

应答命令:

地址码	功能码	字节数	寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	Byte Count (1byte)	DataH (2byte)	DataL (2byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x04	XXXX	XXXX	XX	XX

注: 例如应答回复帧: 01 03 04 41 6C 28 F6 B0 54, Z 轴为寄存器数据的 1-4 字节 (寄存器存储 32 位浮点数, 标准 IEEE754 标准), 其中 1-2 字节为数据高位 (高字节), 3-4 字节为数据地位 (低字节), 高字节在前、低字节在后;

MODBUS RTU 标准协议, 根据 IEEE754 标准, 角度表示方法如下:

$$Z \text{ 轴角度 } (0x416C28F6) = 14.76000^\circ$$

2.4 读 X、Y、Z 三轴角度、加速度、角速度

发送命令: 01 03 00 01 00 12 94 07

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数量		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	NumH (1byte)	NumL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x00	0x01	0x00	0x12	0x94	0x07

应答命令:

地址码	功能码	字节数	寄存器数据			CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	Byte Count (1byte)	X 、 Y、 Z Angle (12byte)	X 、 Y、 Z Acc (12byte)	X 、 Y、 Z Gyro (12byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x24	XXXX XXXX XXXX	XXXX XXXX XXXX	XXXX XXXX XXXX	XX	XX

注: 例如应答回复帧: 01 03 24 3C 83 12 6F 3F 2E 56 04 41 6C 41 89 BA 83 12 6F 3C 44 9B A6 3F 82

4D D3 BD A3 D7 0A 3F BD 70 A4 41 6C 28 F6 EF C1, 寄存器存储 32 位浮点数, 标准 IEEE754 标准,

数据高字节在前、低字节在后:

X 轴角度为寄存器数据的 1-4 字节,

Y 轴角度为寄存器数据的 5-8 字节,

Z 轴角度为寄存器数据的 9-12 字节;

X 轴加速度为寄存器数据的 13-16 字节,

Y 轴加速度为寄存器数据的 17-20 字节,

Z 轴加速度为寄存器数据的 21-24 字节;

X 轴角速度为寄存器数据的 25-28 字节,

Y 轴角速度为寄存器数据的 29-32 字节,

Z 轴角速度为寄存器数据的 33-36 字节;

MODBUS RTU 标准协议, 根据 IEEE754 标准, 数据表示方法如下:

X 轴角度 (0x3C83126F) = 0.016000°

Y 轴角度 (0x3F2E5604) = 0.681000°

Z 轴角度 (0x416C4189) = 14.766000°

X 轴加速度 (0xBA83126F) = -0.001000g

Y 轴加速度 (0x3C449BA6) = 0.012000g

Z 轴加速度 (0x3F824DD3) = 1.018000g

X 轴角速度 (0xBDA3D70A) = -0.080000 °/S

Y 轴角速度 (0x3FBD70A4) = 1.480000 °/S

Z 轴角速度 (0x41 6C 28 F6) = 14.76000 °/S

2.5 Z 轴角度漂移消除

发送命令： 01 06 00 21 00 00 D9 C0

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x21	0x00	0x00	0xD9	0xC0

应答命令：

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x21	0x00	0x00	0xD9	0xC0

*如输出角度值在产生漂移动作时，请用此命令消除，Z 轴初始状态归零，发送此命令时请保持仪器必须在静止状态时设置。禁止在转动时使用此功能。

2.6 加速度计校准

发送命令： 01 06 00 22 00 00 29 C0

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x22	0x00	0x00	0x29	0xC0

应答命令：

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
-----	-----	-------	--	-------	--	--------	--

Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x22	0x00	0x00	0x29	0xC0

*加计校准用于去除加速度计 X、Y、Z 的零偏。加计校准方法如下：将加速度计模块保持水平静止放置，进行校准。

2.7 设置 X、Y 轴相对/绝对零点

发送命令： 01 06 00 13 00 01 B9 CF

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x13	0x00	0x01	0xB9	0xCF

注： 寄存器数据域：0x0000 绝对零点， 0x0001 相对零点，发送 01 06 00 13 00 01 B9 CF，设置相对零点；

应答命令：

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x13	0x00	0x01	0xB9	0xCF

注： 寄存器数据域：0x0000 绝对零点， 0x0001 相对零点；如果设成绝对零点，则测量角度以出厂设置的零点为基准，如果设成相对零点，则测量角度以当前位置为零点基准。

2.8 查询相对/绝对零点

发送命令： 01 03 00 13 00 01 75 CF

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数量		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	NumH (1byte)	NumL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x00	0x13	0x00	0x01	0x75	0xCF

应答命令：

地址码	功能码	字节数	寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	Byte Count (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x02	XX	XX	XX	XX

注: 例如应答回复帧: 01 03 02 **00 01** 79 84 , 寄存器数据 0001 表示当前为相对零点测量

2.9 设置通讯速率

发送命令: 01 06 00 14 00 04 C8 0D

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x14	0x00	0x04	0xC8	0x0D

应答命令:

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x14	0x00	0x04	0xC8	0x0D

注: 寄存器数据域 0x0000 表示 2400 0x0001 表示 4800 0x0002 表示 9600 0x0003 表示 19200, 0x0004 表示 115200, 默认值为 0X02:9600。寄存器数据域 0x0000 表示 2400 0x0001 表示 4800 0x0002 表示 9600 0x0003 表示 19200, 0x0004 表示 115200, 0x0005 表示 14400, 0x0006 表示 38400 0x0007 表示 57600, **默认值为 0X02:9600**。每次变更通讯波特率成功之后, 发送保存指令, 会以原波特率发送应答命令, 重新上电启动, 然后立即改变设备通信波特率

备注: 如果需要高频输出, 请将波特率设为 115200。

2.10 设置模块地址

发送命令: 01 06 00 15 00 02 19 CF

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)

0x01	0x06	0x00	0x15	0x00	0x02	0x19	0xCF
------	------	------	------	------	------	------	------

注意： 传感器默认的地址为 01。

应答命令：

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x02	0x06	0x00	0x15	0x00	0x02	0x19	0xCF

1. 如将多个传感器同时连接在一组总线上，例如 MODBUS，则需将每个传感器设置成不同地址，已达到分别控制与回应速度。
2. 如成功更改了新的地址后，后续所有命令与回应数据包中的地址码都换成更改后的新地址码才能生效，不然传感器不会响应命令。
3. XX 模块地址从 00 致 FE 范围。

2.11 查询模块地址

发送命令： FF 03 00 15 00 01 80 10

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数量		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	NumH (1byte)	NumL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0xFF	0x03	0x00	0x15	0x00	0x01	0x80	0x10

注意： 由于 MODBUS 协议里规定产品必须要知道模块地址才能通信，所以 MODBUS 协议通信时，地址是事先知道的，也就不能查询地址的。本产品的查询地址是利用的自定义的协议来查询 MODBUS 协议的地址 FF，也可根据知道地址码查询

应答命令：

地址码	功能码	字节数	寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	Byte Count (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x03	0x02	XX	XX	XX	XX

2.12 设置输出模式

发送命令： 01 06 00 16 00 01 A9 CE

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据	CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	Data (2byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x16	0x0000: 应答模式 0x0001: 5HZ 自动输出模式 0x0002: 15HZ 自动输出模式 0x0003: 25HZ 自动输出模式 0x0004: 35HZ 自动输出模式 0x0005: 50HZ 自动输出模式	0xXX	0xXX

*默认输出模式为 00；如果设备为非应答模式，每次上电重启之后会有 10s 的空闲时间不发送数据，10s 过后开始连续输出数据模式。

应答命令：

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x11	0xXX	0xXX	0xXX	0xXX

注意：当您使用的产品为 RS485 接口时，因为 485 接口是半双工工作，当产品自动向外输出数据时，可能无法有效的接收输入的命令。此时您可能需要多次重复发送命令产品才能接收到。因此如果您需要**在使用 485 接口产品过程中发送命令与产品交互，建议设置产品在问答模式下工作。**另外，当产品被设置成自动输出模式时，产品上电后 10 秒内将没有输出，此时产品可以有效的接收外部的设置命令。

2.13 恢复出厂设置

发送命令： 01 06 00 17 00 00 39 CE

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x17	0x00	0x00	0x39	0xCE

应答命令：

地址码	功能码	寄存器地址	寄存器数据	CRC 校验
-----	-----	-------	-------	--------

Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x17	0x00	0x00	0x39	0xCE

注意：恢复出厂设置重新上电后生效

2.14 update flash(保存设置)

发送命令： 01 06 00 18 00 00 09 CD

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x18	0x00	0x00	0x09	0xCD

应答命令：

地址码	功能码	寄存器地址		寄存器数据		CRC 校验	
Address (1byte)	Function (1byte)	AddrH (1byte)	AddrL (1byte)	DataH (1byte)	DataL (1byte)	CRC16L (1byte)	CRC16H (1byte)
0x01	0x06	0x00	0x18	0x00	0x00	0x09	0xCD

*对于各种参数设置，如果设置完成后不发送**保存设置**命令，则断电后这些设置都将消失。

附录.IEEE754 换算

1) .单精度浮点数转化至标准 4 字节数

//float 转化为 IEEE754 4 个字节 big_endian

//若编译器采用 little endian 模式，请先逆转 bdat 数组

```
void float2byte(float fdat,unsigned char * bdat)
```

```
{
```

```
unsigned char i;
```

```
//获得 float 数据所在 4 个字节地址
```

```
unsigned char *tmp=(unsigned char *)&fdat;
```

```
//间接寻址，获得 float 所在 4 字节地址中的数值
```

```
for(i=0;i<(sizeof(float));i++)
```

```
*(bdat+i)=*(tmp+i);
```

```
}
```

2) .4 字节转化至标准单精度浮点函数

```
//IEEE754 4 字节转化为 float big_endian
```

```
//若编译器采用 little endian 模式, 请先逆转 bdat 数组
```

```
float byte2float(unsigned char *bdat)
```

```
{
```

```
return *((float *)bdat);
```

```
}
```


微信公众号@迈科传感



Alibaba 国际商城



淘宝官方店



无锡迈科传感科技有限公司 · 无锡市新吴区太湖国际传感网科技园立业楼 E 座 6F · 邮编 214061 · 中国

工程部 (产品咨询): 0510-85382096

保修卡



产品名称 : _____

购货单位: _____

产品型号 : _____

购货日期: _____

产品序列号: _____

维修记录

报修时间 : _____

故障原因: _____

报修人 : _____

处理结果: _____

客户信息 : _____

注: 此卡为用户享受维修以及升级服务的依据。