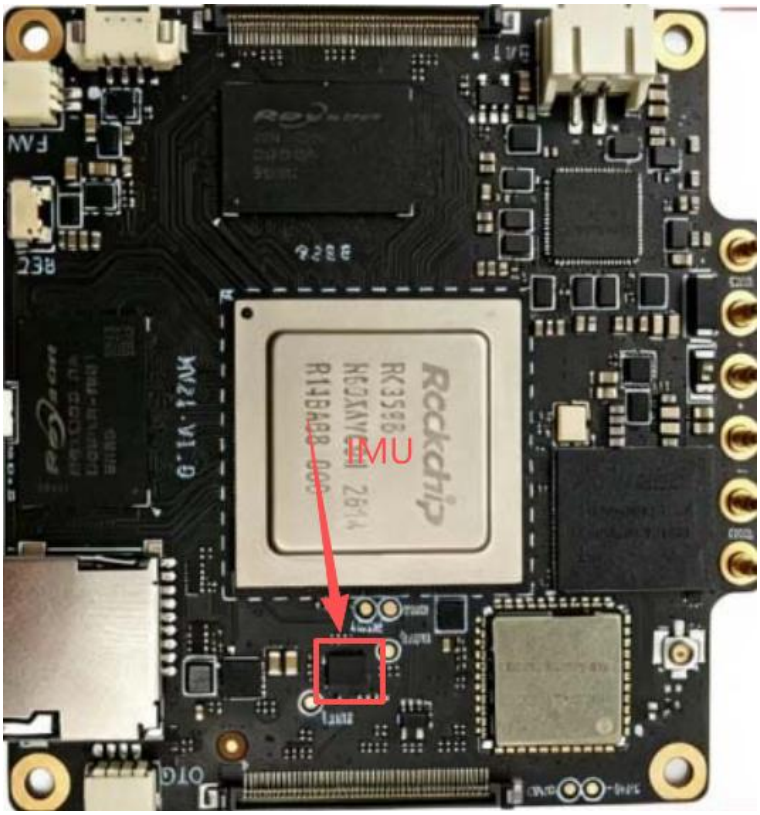
IMU 使用说明

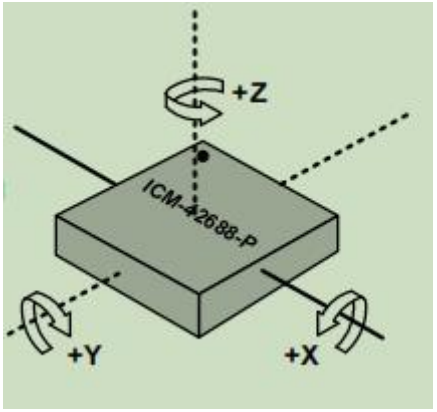
1. 连接

1.1 布局



IMU 位于红色方框位置

2.1 IMU 的方向



2. 示例

2.1 示例程序（icm426889_capture）

代码路径：IMU/demo/icm42688_capture.c

交叉编译指令：

```
aarch64-none-linux-gnu-gcc -O2 -Wall -Wextra -Werror -std=c11 -o
icm42688_capture icm42688_capture.c
```

示例：

```
# 采集 60 秒
sudo ./icm42688_capture -d 60 -o ./icm42688_test
# 保存全部 500 Hz 数据，同时每 50 帧显示一次（终端约 10 Hz）
sudo ./icm42688_capture -d 60 -o ./icm42688_test -p 50
# 一直采集，按 Ctrl+C 停止
sudo ./icm42688_capture -o ./icm42688_test
```

```
root@debian12:/opt/imu# sudo ./icm42688_capture -o ./data/
Capturing at 500 Hz; Ctrl+C stops.
icm42688-gyro -> ./data/_gyro.csv (scale 0.001065264)
icm42688-accel -> ./data/_accel.csv (scale 0.004788403)
samples: gyro=2533 accel=2531
samples: gyro=5051 accel=5049
samples: gyro=7569 accel=7567
samples: gyro=10087 accel=10085
samples: gyro=12606 accel=12604
samples: gyro=15125 accel=15123
samples: gyro=17644 accel=17642
samples: gyro=20163 accel=20161
```

程序详细说明可以查看 IMU/demo/README.md
