

## Onick2000B 串口通讯协议

### 1. 通讯接口：UART

波特率：115200

数据位：8

校验位：无奇偶校验

停止位：1

2 输出数据格式为 ASCII 码输出，每次测量结束会输出两个数值，一个是所测量距离的值，一个是角度值或夹角；

SD 模式：输出 SD 值（直线距离）及对应角度值（倾斜角）；

HD 模式：输出 HD 值（水平距离）及对应角度值（倾斜角）；

VD 模式：输出 VD 值（垂直距离）及对应角度值（倾斜角）；

ML 模式：输出 ML 值（斜距）及夹角值（两次测量的夹角）；

HT 模式：输出 HT 值（高度差）及夹角值（两次测量的夹角）；

以 SD 模式为例，如测量为以下数据时：

1) 103.5M，角度为 15.2 度时，则串口输出 ASCII 码为：\_103.5m\_+\_15.2\_degree

对应的 16 进制输出格式为：0x20 0x31 0x30 0x33 0x2e 0x35 0x6d 0x20 0x20 0x2b 0x31 0x35 0x2e 0x32 0x20 0x64 0x65 0x67 0x72 0x65 0x65

2) 36.2M，角度为-9.3 度时，则串口输出 ASCII 码为：\_ \_36.2m\_ \_-15.2\_degree

对应的 16 进制输出格式为：0x20 0x20 0x33 0x36 0x2e 0x32 0x6d 0x20 0x20 0x2d 0x31 0x35 0x2e 0x32 0x20 0x64 0x65 0x67 0x72 0x65 0x65

3) 506M，角度为-36.7 度时，则串口输出 ASCII 码为：\_ \_506\_m\_ \_-36.7\_degree

对应的 16 进制输出格式为：0x20 0x20 0x35 0x30 0x36 0x20 0x6d 0x20 0x20 0x2d 0x33 0x36 0x2e 0x37 0x20 0x64 0x65 0x67 0x72 0x65 0x65

**注：以上\_代表空格，其他模式输出格式与 SD 模式类似；**