

一、安裝測試軟體

至AWAN Sensing官網進到「技術支援」<https://awan-sensing.com/tech-support/>，下滑至下圖，選擇符合的桌面端應用程式下載測試軟體 (檔名為 "awan_host")。

※檔名後的數字可判定軟體版本，例如：檔名 "awan_host_v1.05"。

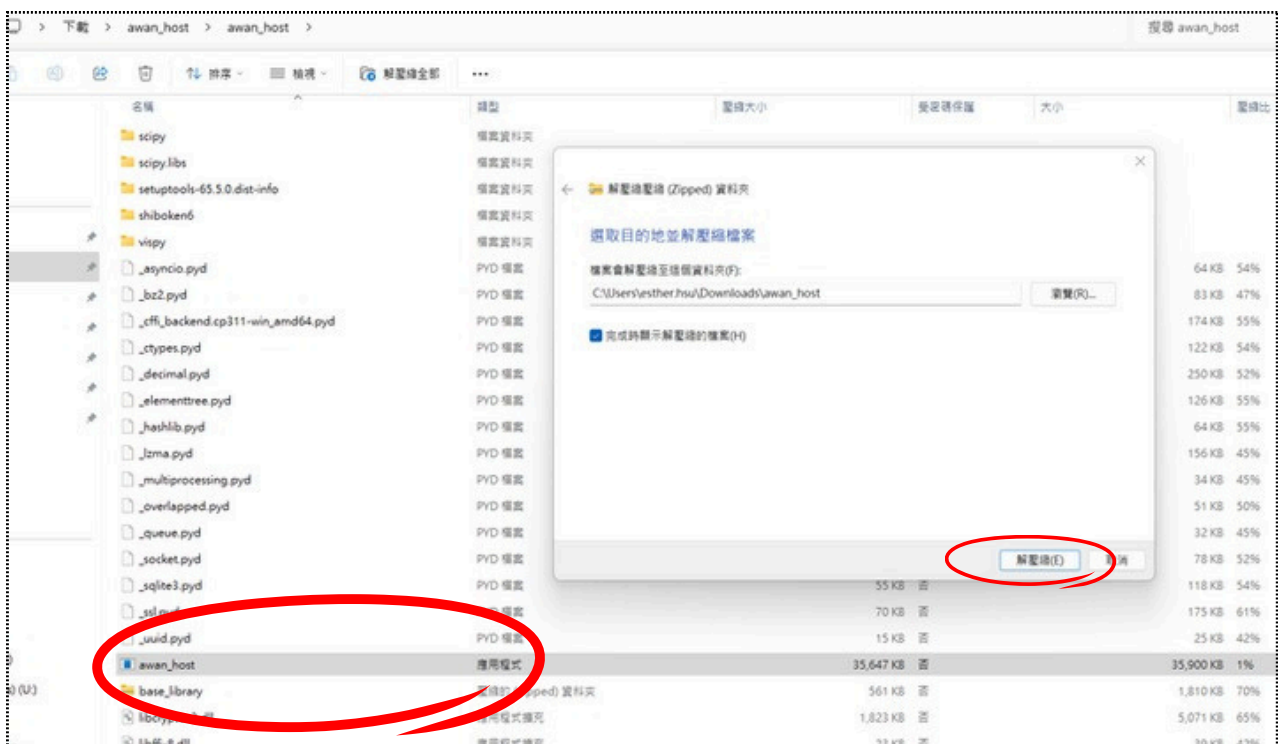


二、開啓測試軟體

開啟：點擊 awan_host.exe 檔案啟動軟體進行解壓縮後開啟。

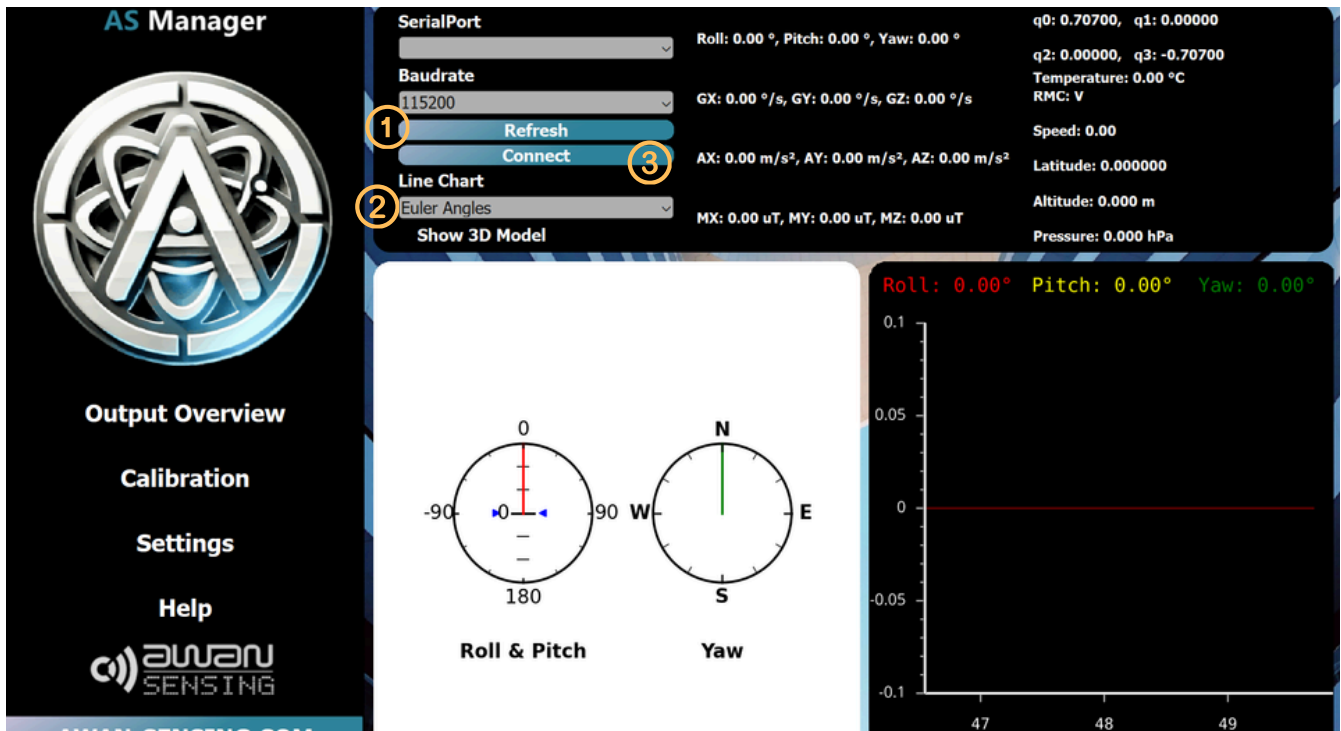
執行：請依照螢幕上的指示操作軟體功能。

注意：請確保文件路徑不包含任何非英語字符，否則可能會導致相容性問題。



三、連接設備

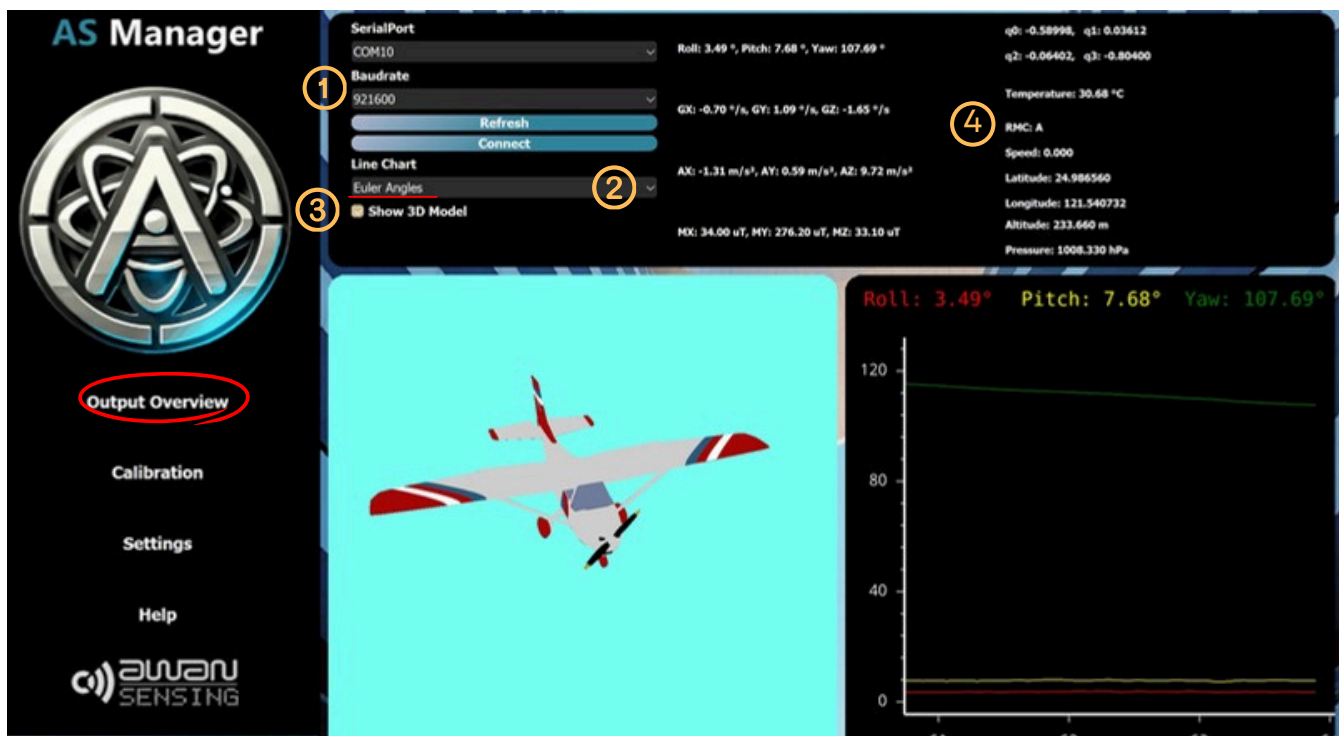
使用傳輸線連接模組與電腦，點選「Refresh」後，可在SerialPort的下拉選單中找到設備名稱，點選該模組名稱後，再按下「Connect」即可完成模組連接。



四、介面導覽

Output Overview

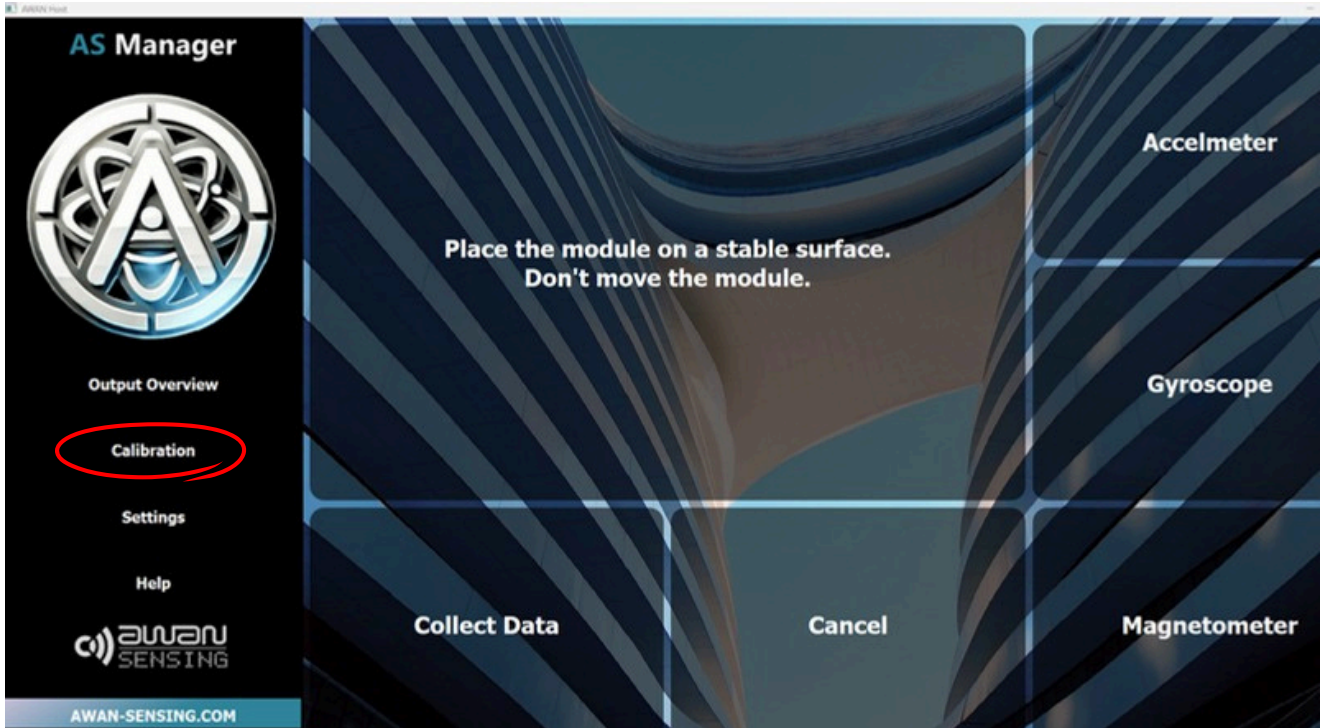
- ① 下拉選單可調整鮑率數值。
- ② 下拉選單可選擇歐拉角、磁力計、陀螺儀、加速度計，切換獨立顯示。
- ③ 勾選Show 3D Model，可切換成飛機模型模擬模式。
- ④ RMC：顯示「A」表GPS訊號連接成功；反之「V」為連接失敗。



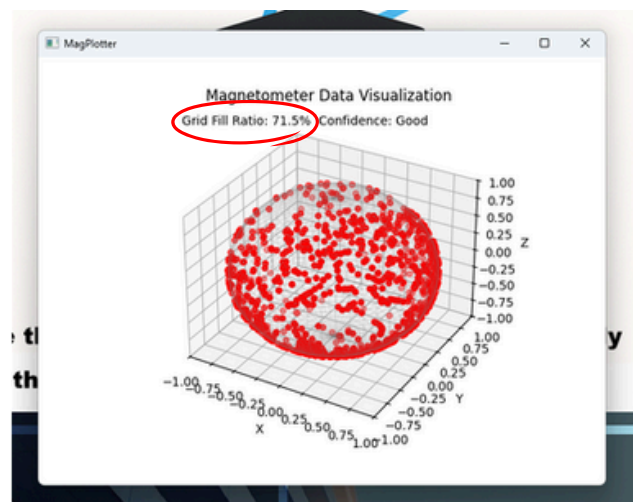
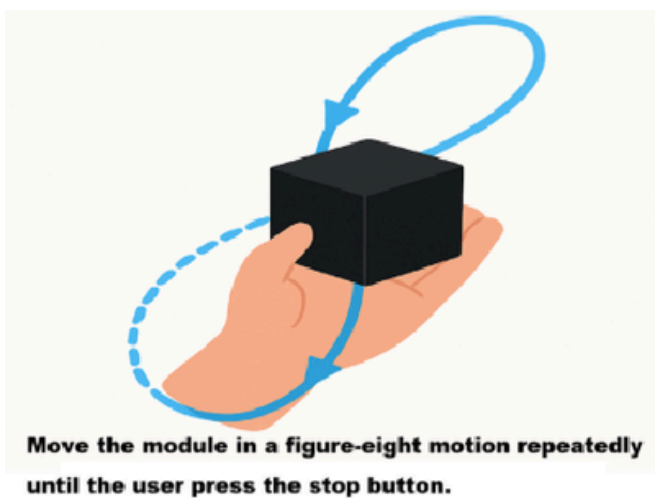
- Calibration

在這裡可以進行模組的加速度計、陀螺儀與磁力計的校正。

點選要校正的感測器，閱讀中間視窗顯示的校正注意事項再點選Collect Data進行校正，中間視窗顯示「Finish」即完成。

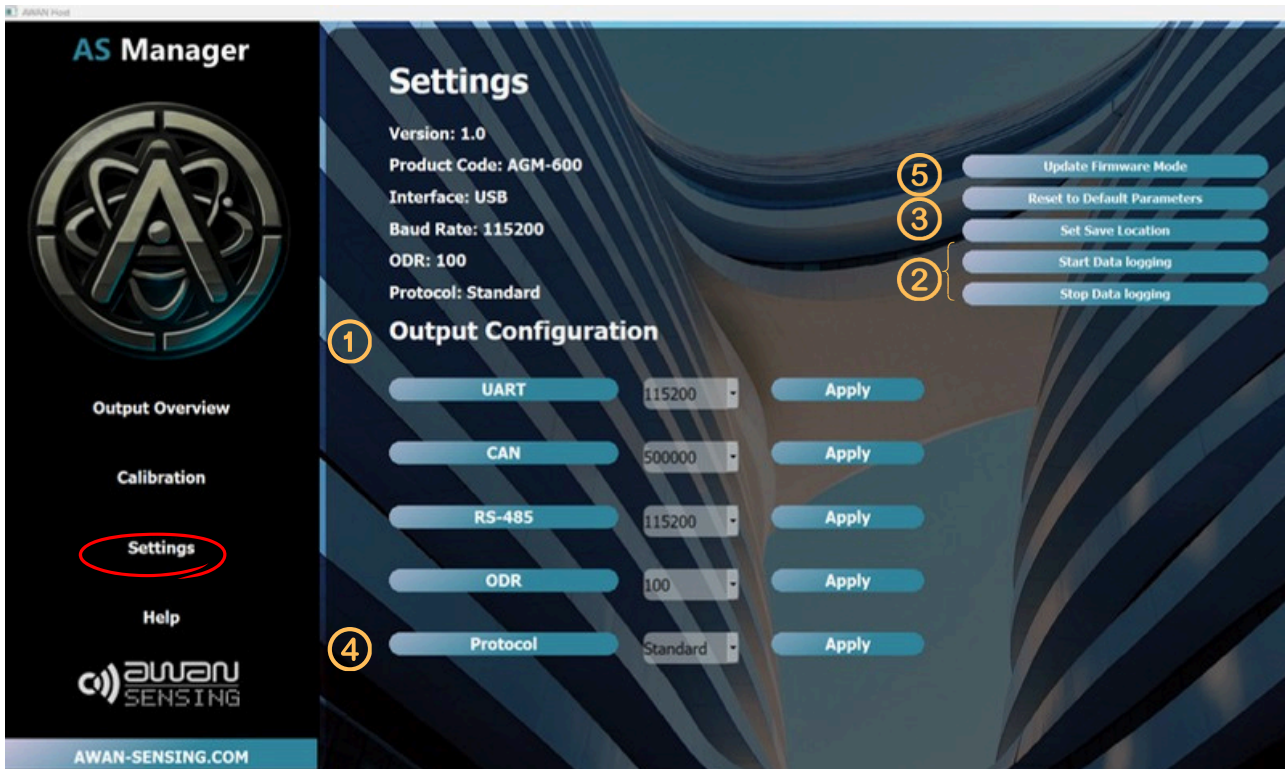


- ※ 1. 磁力計校正請採八字形繞法旋轉，切勿轉動太快，可能造成系統來不及運算而產生校正失敗。
- 2. 旋轉校正時，Grid fill ratio 顯示數值，有超過70%即可點選「Stop Collecting」結束完成校正。
- 3. 若發生校正失敗請斷開模組重新進行連接或至左方選單，點選「Setting」恢復出廠設定。



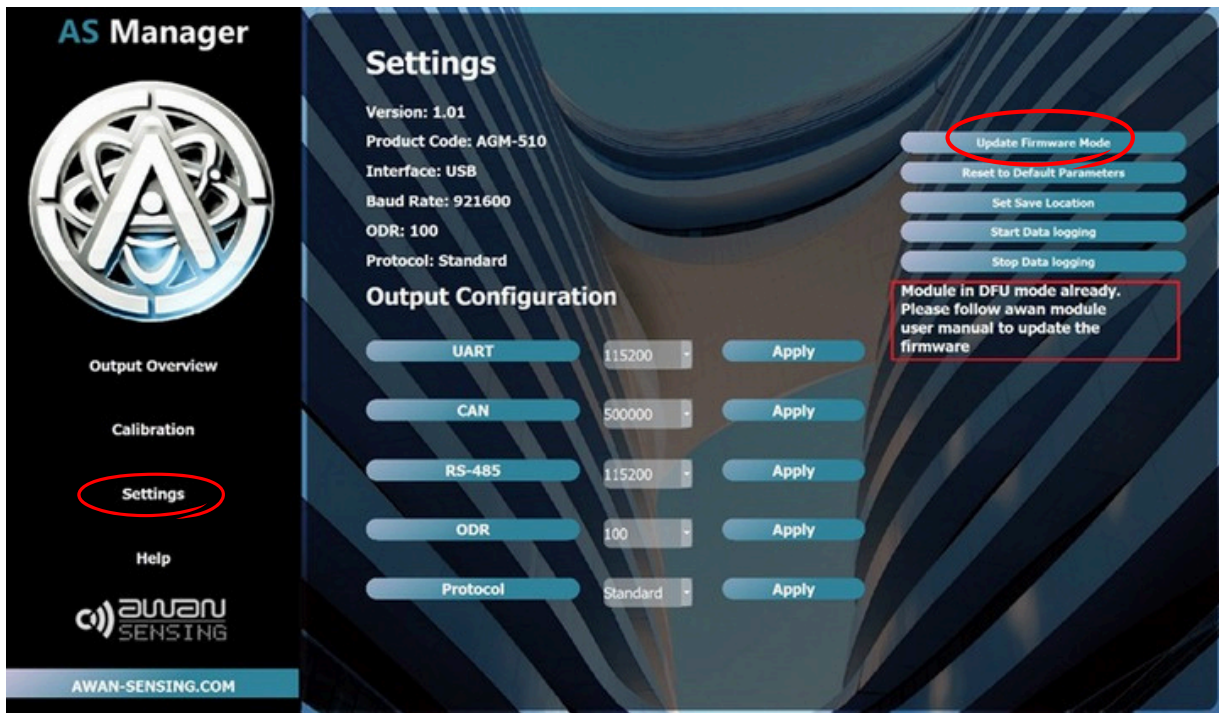
- Settings

- ① 在這裡可以調整模組output配置的參數設定，以及紀錄跟儲存模組的運動數據。
- ② 開始紀錄及停止紀錄模組的運動數據，設定數據在電腦的存放位置。
- ③ 若模組校正失敗，可點選恢復模組出廠設定。
- ④ 提供可切換MAVLink的通訊協議。
- ⑤ 必要時可進行模組韌體更新(詳細步驟請接續參見次頁)。

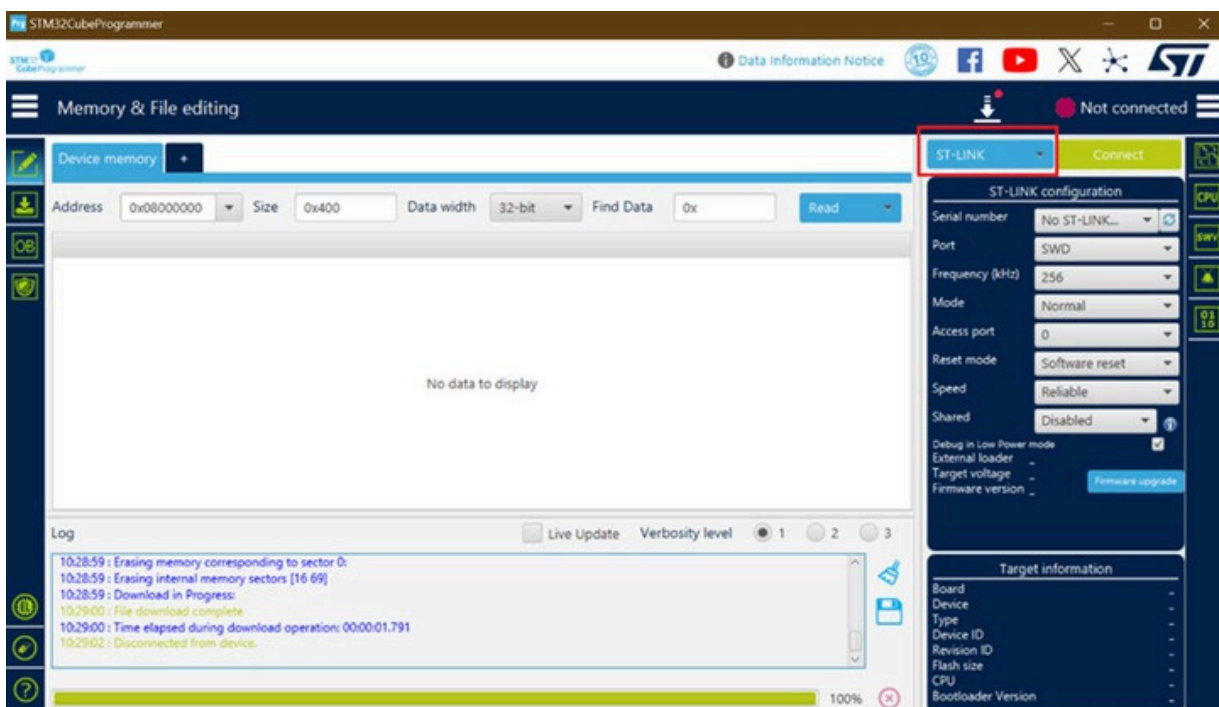


五、模組韌體更新

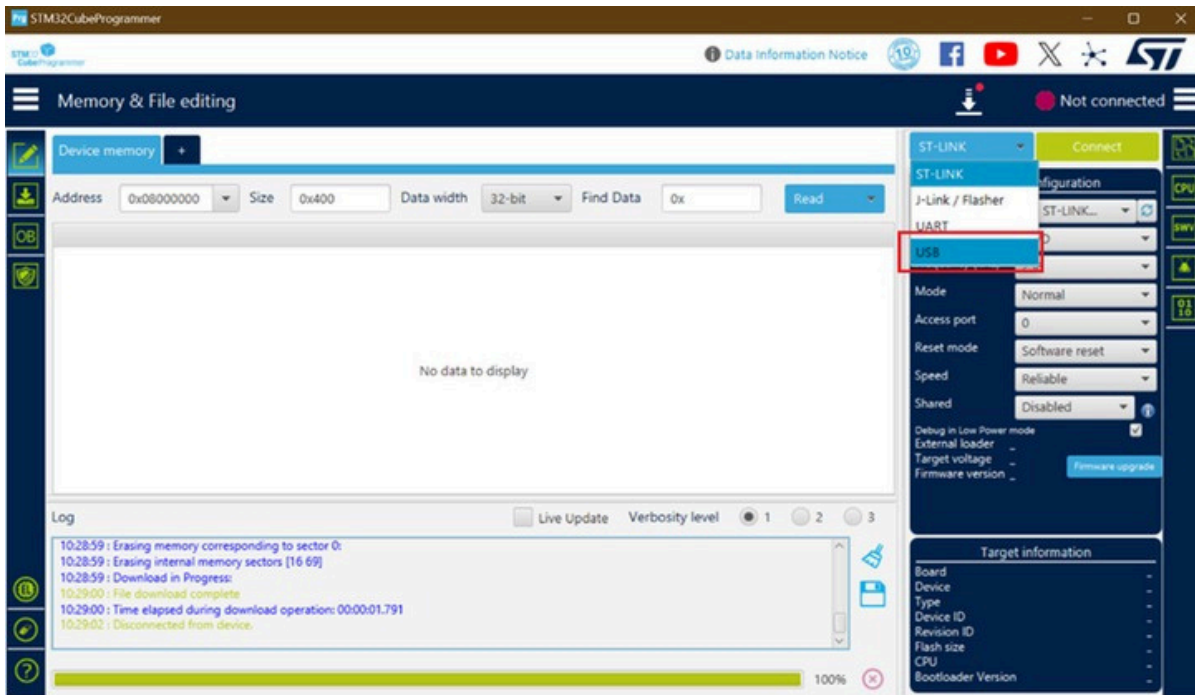
1. 先前往<https://www.st.com/en/development-tools/stm32cubeprog.html> 下載安裝Stm32CubeProgrammer。
2. 確認 Type-C 傳輸線 / UART 轉接線，連接模組與電腦，啟動 AWAN_Host 點選 Refresh，可在 SerialPort 下拉選單選該模組名稱，再按下「Connect」完成連接。
3. 點擊左方「Settings」，再於畫面右上方找到「Update Firmware Mode」點選後，確認模組進入 DFU 模式。



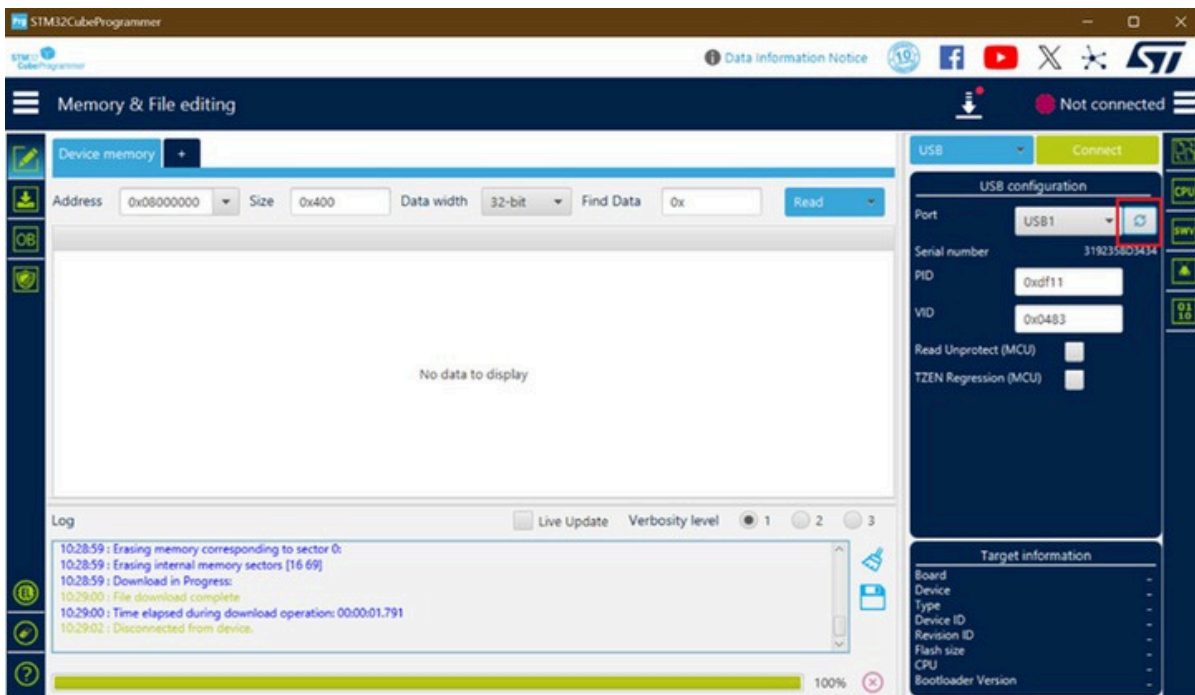
4. 開啟安裝的 Stm32CubeProgrammer，點擊「Connect」左側的選單。



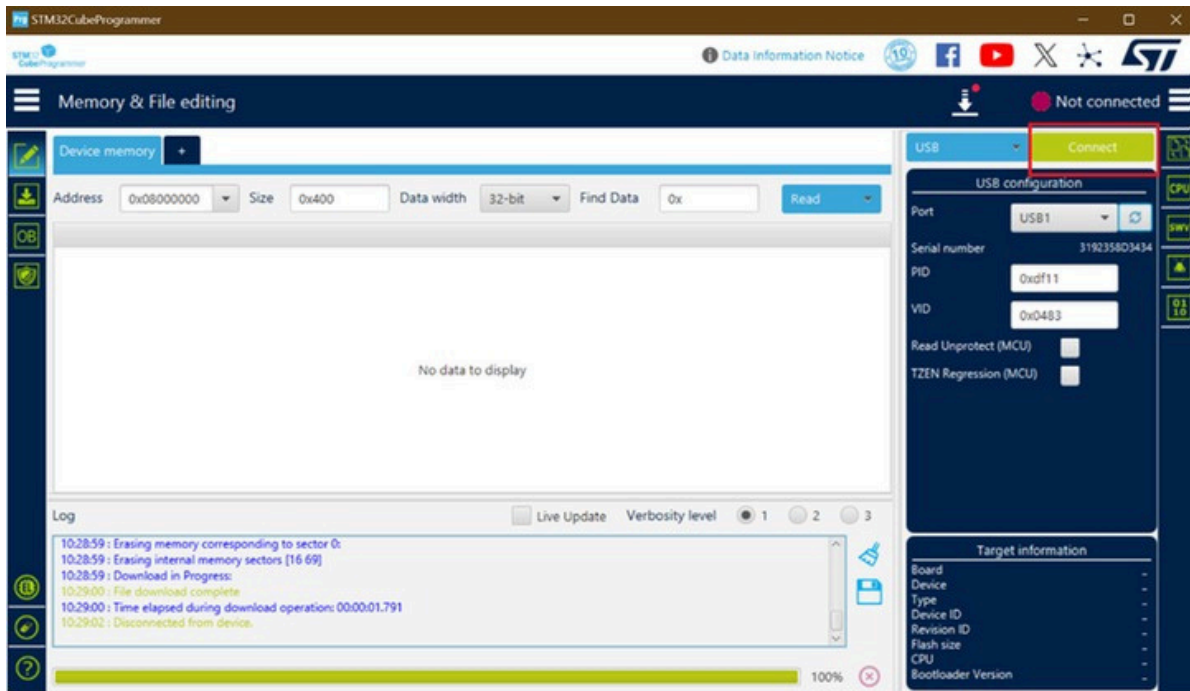
5. 依傳輸方式選擇 USB 或 UART 。



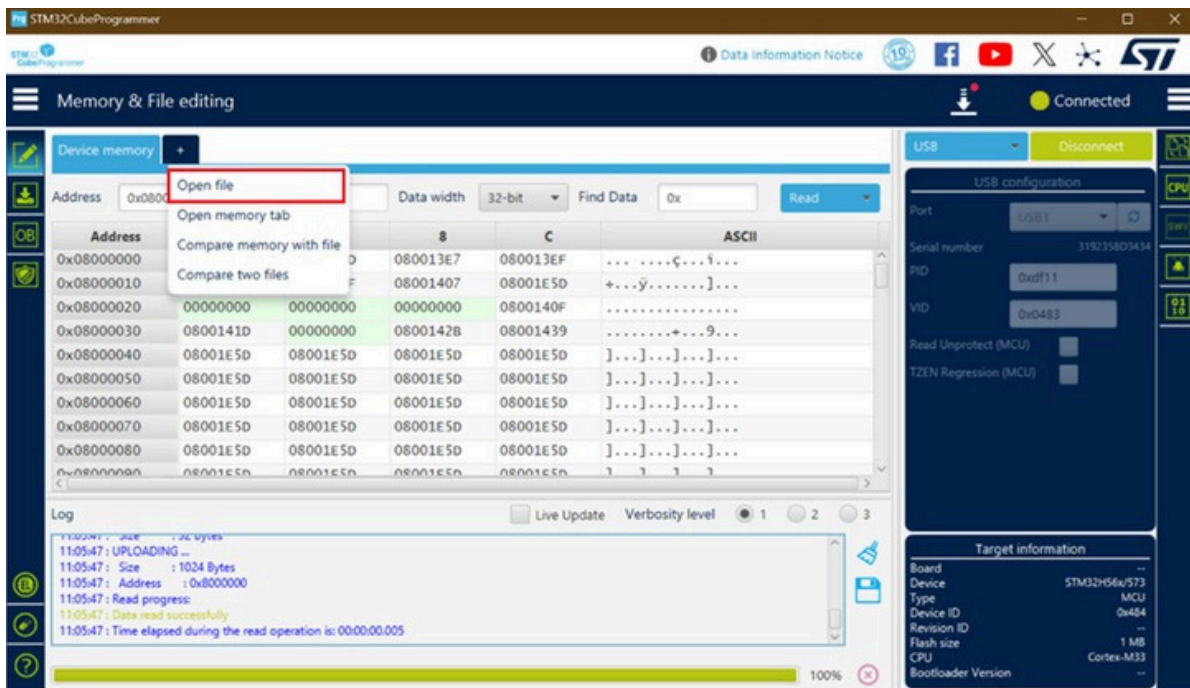
6. 點擊重新整理按鈕「」，確認USB Port有出現。



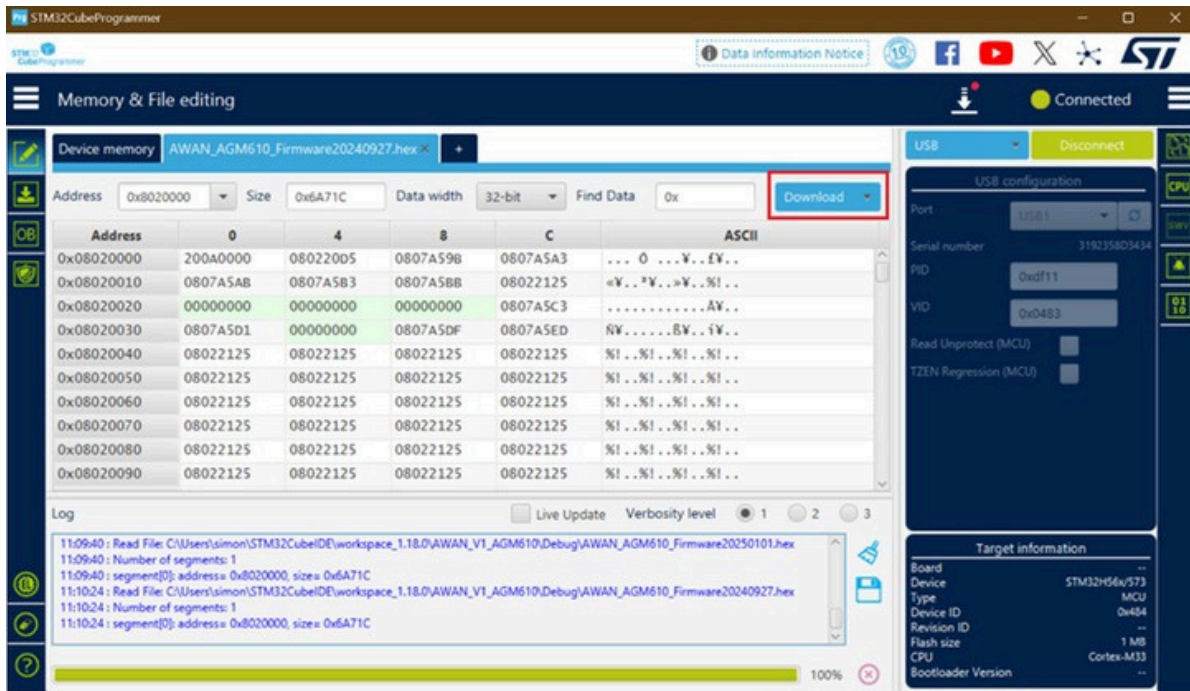
7. 點擊「Connect」。



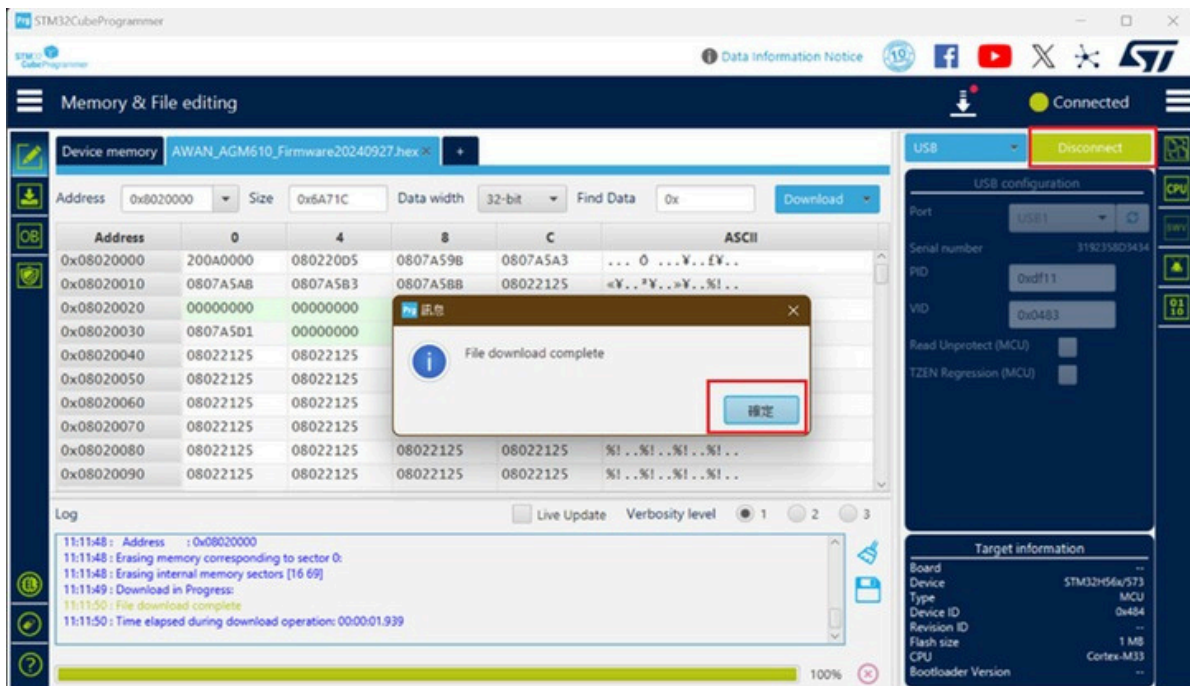
8. 點擊左上角的新增按鈕「+」，選擇「Open file」，開啟 AWAN 提供的客製化 hex 或是 bin。



9. 點擊「Download」。



10. 出現檔案下載完成視窗，點擊「確定」，再點擊「Disconnect」，拔除 USB 線即完成更新。



六、與我們聯繫

若操作上有任何問題，歡迎與我們聯繫：

Contact Us：02-8913-1939 #2627 (週一至週五 10:00~17:00)

E-mail：info@awan-sensing.com