

BU04 定位模组 FAQ

BU04 采用什么芯片方案？

答：BU04 内置一颗 DW3000 的 UWB 射频前端芯片，外加一颗 STM32F103C6T6 主控。

BU04 采用天线组成？

答：BU04 采用双天线设计，分为板载和外接两种，其中板载为定向天线，具有面向性。

BU04 的天线设计影响精度吗？

答：影响，采用不同的天线需要重新标定矫正，并且一定要固定。

BU04 支持低功耗吗？

答：目前设计不支持低功耗，由于主控不是低功耗，所以不满足低功耗设计。

BU04 适合做什么应用？

答：分天线形式，默认板载适合做跟随，具有角度测算。

BU04 采用什么算法？

答：采用 PDOA 算法，双天线，点对点就能定位。

BU04-kit 的两个 type-C 有什么用？

答：标注 USB 的口用来和上位机通信，标注 TTL 的口用来进行 AT 指令配置。

BU04 的串口能输出定位信息吗？

答：不能，串口用来 AT 指令通信，usb 用来输出测距信息，和上位机通信，进行坐标计算，完成定位功能。

BU04 的上位机可以直接配置模块参数吗？

答：可以在上位机直接配置部分模块参数。

BU04 的可以直接输出测距数据吗？

答：usb 口可以输出测距信息，不过它是 16 进制数据。

BU04是否必须3个基站才能定位？

答：BU04不适合用作定位功能，如需定位都使用BU03而且BU03至少需要三个基站才能定位。

PDOA跟随可以多个标签吗？

答：PDOA仅支持单个标签，不支持多个标签。