

## EBIMU-9DOFV4 상황별 설정

- # 처음 센서 사용시
  - 지자기센서 캘리브레이션 <cmf>
  - 가속도센서 캘리브레이션(선택) <caf>
  
- # **Roll/Pitch**축만 사용하는 경우(**Yaw**축은 사용하지 않는 경우)
  - 지자기센서 **OFF** <sem0>
  
- # 센서의 사용 환경이 변경되었을 경우(외부 자기장 영향의 변동)
  - 지자기센서 캘리브레이션 <cmf>
  
- # **Yaw**축 드리프트가 발생하는 경우
  - 지자기센서 캘리브레이션 <cmf>
  - **RHA Timeout** 변경 <rha\_t>
  - 지자기센서 **Filter Factor** 변경 <sffm>
  
- # **Roll/Pitch**축 오차가 크거나 미세한 드리프트가 발생하는 경우
  - 가속도센서 캘리브레이션 <caf>
  
- # 거리데이터 오차가 클 경우
  - 가속도센서 캘리브레이션 <caf>
  - 지자기센서 캘리브레이션 <cmf>
  - **RHA Timeout** 시간 늘림 <rha\_t>
  
- # 진동이 심한 환경에서 사용하는 경우
  - 자이로센서 캘리브레이션 <cg>
  - **LPF** 설정 변경 <lpfg> <lpfa>
  - **RAA Timeout** 시간 변경 <raa\_t>
  
- # 장시간 가감속 운동 또는 원운동을 하는 경우
  - **RAA Timeout** 변경 <raa\_t>
  
- # 센서의 위치가 크게 변경되면서 사용되는 경우
  - **RHA Timeout** 변경 <rha\_t>