

头帧 | 产品类型 | 命令 | 数据长度 | DPID | 功能长度 | 模式 | 封锁时间 | 阈值 | 频率高 | 频率低 | 直流分量 | 检测距离 | CRC
 0x55 0xaa | 0x01 | 0x06 | 0x0c | 0x15 | 0x0A | 0x01 | 0x03E8 | 0x04D2 | 0x02 | 0x0f | 0x0162e | 0x0b | 0x53

手扫设置参数如下：

- 1, 模式: 1
- 2, 封锁时间: 1000
- 3, 直流分量: 1234
- 4, 频率高 : 2
- 5, 频率低 : 15
- 6, 阈值 : 5678
- 7, 距离 : 15

- 1、模式: 1: 手扫开关, 即扫一下开扫一下关;
 2: **手扫开延时关**
 3: 手扫一下渐亮, 扫一下渐灭 (PWM 输出渐变)
 4: 手扫渐亮延时渐灭 (PWM 输出渐变)
- 2、封锁时间: **1000**: 1 个单位为 1ms, 即 1000 为 1 秒;
 在模式 1 时, 该时间是前后两次手扫需要间隔的时间; 在模式 2 时, 该时间为手扫开后延时关的时间;
- 3、直流分量: 一般**不做修改**;
- 4、频率高: 一般**不做修改**;
- 5、频率低: 频率低与频率高决定手扫的快慢; 频率低值越大, 需要手扫的速度越小; 一般**不做调整**, 越低时误触率增大;
- 6、阈值: 数值越小 (不能小于 10), 感应越灵敏, 误触概率增大, 需要合理设置; **数值越大, 感应越不灵敏**;
- 7、距离: 这个保持**默认**;

手扫上位机使用设置:



- 1、波特率设置为 57600, 打开串口;
- 2、选择手扫感应模式;
- 3、先点击模组配置中的‘读取’ (**一定先读取模组的配置参数**), 其中部分参数不需要做修改; 在调整手扫快慢以及感应距离时, 一般只需要设置‘阈值’以及‘距离’; 当需要触发的手扫速度还是太快时, 可将频率低增大一些;
- 4、当设置好参数后, 先点击‘配置’, 再点击‘保存’, 否则配置的参数会在掉电后丢失;
- 5、在模组信息中可以读取固件版本;