

增强型组合导航

PA-GS02



测量载体的姿态 / 位置 / 速度

一、产品简介

增强型组合导航系统 PA-GS02B，是一款基于 MEMS 技术融合了差分 GPS,支持 RTK 的性价比极高的导航定位。广泛于导航、控制和动态测量。系统通过多项补偿技术保证测量精度，并采用严格生产工艺保证产品在恶劣的环境下仍能精确地测量载体的角运动和线运动参数。

二、产品特点

- 适用范围广，低功耗。支持最新北斗三号卫星导航系统，同时兼容 GPS 和 GLONASS 系统，高跟踪灵敏度，除适合开阔区域的定位导航，也适用于街道、丛林等复杂环境。
- 适应能力强。硅微MEMS器件，抗振动冲击能力强，-40℃ ~ +60℃全温工作。
- 性能指标优。组合导航水平姿态0.1° (rms)，位置优于1cm (rms,RTK)，速度优于0.03m/s (rms)，体积小，重量轻。
- 用户体验好。支持RS-422、RS-232、can等多路串口，支持输出带宽可调，支持输出协议可调，支持在线上传程序/参数，支持9V ~ 36V宽电压供电。

三、应用领域

车载导航 移动通讯 航拍摄影 农业植保 武器平台
光电吊舱 无人飞行器 森林、国土检测 船载定位 通讯

四、性能指标

型号	PA-GS02B
航向精度	0.2° （1m 基线） 0.08° （2m 基线） 0.05° （4m 基线）
航向精度（L1/B1 单点）	0.3° (rms)
姿态精度	0.1°(rms)
陀螺	
量程	±450°/s
零偏稳定性（阿伦方差@25℃）	2°/h
非线性	0.1%
随机游走	0.1°/√hr
加速度计	
量程	±6，±18g
零偏稳定性	≤0.05mg
非线性	0.1%
随机游走	0.02 m/s/√hr

六、安装方法

6.1 坐标系定义



图 1. 传感器的坐标系

6.2 安装位置

- ❖ 使用产品来测量载体的三维运动情况，安装位置需靠近载体“中心”，在载体静止时安装表面应该与地面平行，同时确保外壳上的“Y 箭头方向”与“载体笔直向前移动时方向”保持一致。安装完成之后，最好在使用过程中不对安装进行改动。

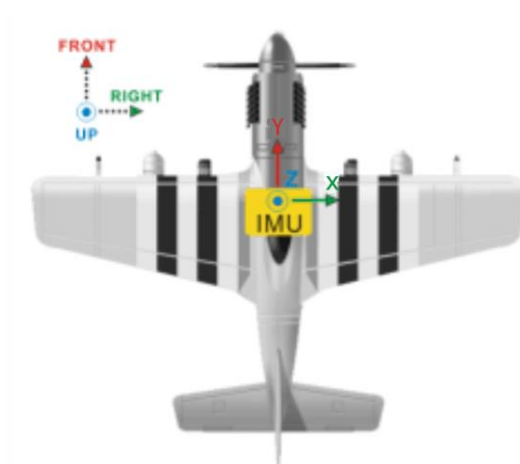


图 2. 组合导航在空基载体上的安装示意图

- ❖ 产品中包含三轴磁传感器，用来测量周围磁场强度，在物体静止且没有搜到 GPS 卫星时提供航向信息。如果用户在此种环境下需要航向信息，那么应尽量使产品充分暴露于地球磁场，而同时与干扰磁场相对隔绝。最好的方法是产品安装在任何一个钢铁容器的外面（例如车辆），并且尽可能远离磁场的影响，同时进行磁场校准操作来补偿周围磁场干扰。

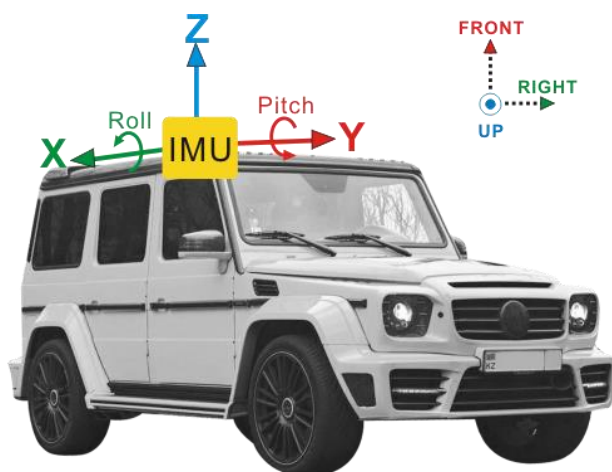


图 3. 组合导航在路基载体上的安装示意图

- ❖ 安装时，组合导航与天线的固定方式如下图所示，天线需安装在导航的垂直正上方或沿运动方向固定在导航的水平正前方。

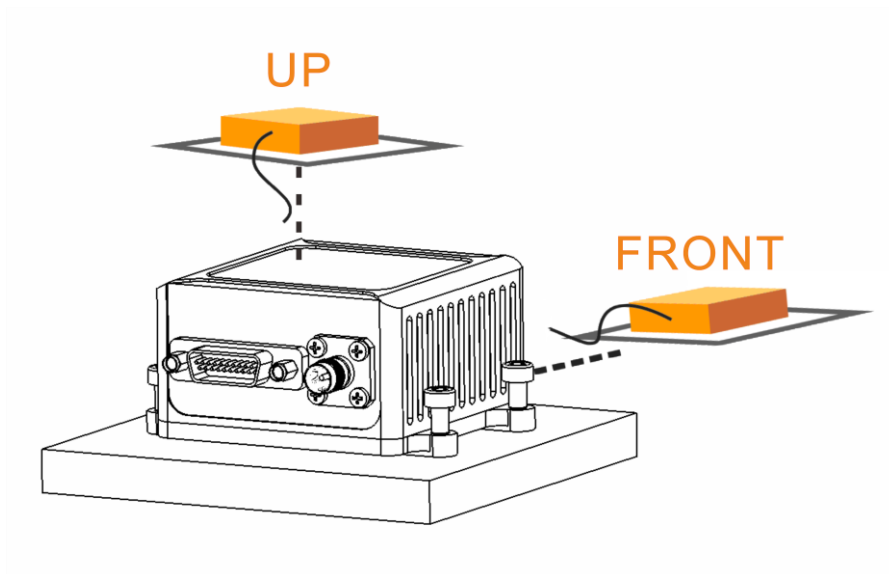


图 4. 组合导航与天线安装示意图

特别注意：

1. 为了达到更好的性能，建议用户先预热十五分钟后断电，重新上电静止两分钟后使用，其中重新上电时需要保证载体不振动。
2. 产品每次安装完成以及磁场环境改变之后，用户进行磁场校准。

七、通讯协议

7.1 数据格式

波特率 115200bps, 230400bps 和 460800bps 可选。数据位 8 位, 停止位 1 位, 无校验位。高字节在前, 低字节在后。数据更新频率 $f=400\text{Hz}$ 。上电默认用户模式, 帧格式 3, 波特率 460800bps, 车载。

表 1 输出帧定义

字节数	Name	字节	缩放	范围	Unit	Description
1~2	帧头	U,2				0xDA 61
3~11	陀螺 Gyro	S,3*3	1e-3	± 8388.608	$^{\circ}/s$	
12~20	加计 Acc	S,3*3	1e-5	± 83.88608	g	
21~26	磁 Magn	S,3*2	1e-2	± 327.68	μT	
27~29	Hbar	U,1*3	1e-2	± 83886.08	mbar	毫巴
30~33	Att 姿态	S,2*2	1e-2	± 327.68	$^{\circ}$	Ptich $\pm 90^{\circ}$ Roll $\pm 180^{\circ}$
34~35		U,1*2		655.36		Yaw -180° $-+180^{\circ}$
36~44	Vn 速度	S,3*3	1e-4	± 838.8608	m/s	Vel_E/N/U
45~55	Pos 位置	S,2*4	1e-7	± 214.7483648	$^{\circ}$	经度 Lon/纬度 Lat, 精度是 0.01m
		S,1*3	1e-2	± 83886.08	m	海拔
56	flag	U,1				Bit1~2: 输出帧频率, 有 4 种选择 50/100/200/400 对应 0/1/2/3。 Bit3--磁有效标志 1--有效 Bit4--气压有效标志 1--有效 Bit5~8--(BESTXYZ 帧)定位卫星个数 (最大 15)
57	Pos-type	U,1				接收机定位标志, 16/17/32/34/50 可用
58	Vel-type					接收机测速标志, 8/17/32/34/50 可用
59	head-type	U,1				接收机航向标志, 48/50 可用
60	场景与模式	U,1				Bit1~3--工作模式 ALIGN = 1 INS = 2 AHRs = 3 VG = 4 Bit4--用户接收机模式选择 UserGPSMode 0--单点定位 1--差分定位 Bit5~8--工作场景 1=车载 2=室内 3=船载 4=固定翼 5=旋翼 6--直升机
61~62	保留字					

字节数	Name	字节	缩放	范围	Unit	Description
63	循环计数					Bit1: IMU 时间戳的第 1 个字节（最高） Bit2: 保留 Bit3-8: GPS 循环发数周期计数
64~67	IMU 时间戳	U,4	1e-1		ms	IMU 时间戳的第 2~5 个字节。
68~71	GPS 信息	4				分周期循环发送 GPS 信息，具体见表 2 内容。
72~73	温度	S,2	1e-2	±327.68	℃	
74~75	计数	U,2				
76	保留字					
77~78	CRC 校验	U,2				校验位前的所有字符 CRC 检验

组合导航输出帧（表 1）的 68~71 字节是 GPS 信息，通过 40 个周期每个周期 4 个字节发送完成。

表 2 GPS 循环信息定义

周期数	Name	字节	缩放	Unit	Description
1	outflag	U,1			Bit1--当前时刻输出航向 head_exist Bit2--当前时刻输出 UTC_exist Bit3--速度位置有效标志 pv_valid Bit4--航向有效标志 head_vaid Bit5--UTC 有效标志 UTC_valid Bit6~bit8: 保留
	保留字				
2	GPS 时间戳	U,4		ms	范围：4294967296
3~8	Pos_经纬高	double		m	
9~11	Vel_E/N/U	flout		m	
12	GPS_heading	U,2	1e-2	度	航向（0~360 度顺时针方向），真北顺时针到基线（主天线到从天线连线）的夹角。
	保留字				
13~15	保留字				
16	UTC Status	U,1			UTC status 0 = Invalid
	UTC year	U,2			0~65535
	UTC month	U,1			0-12, 当 UTC 无效时是 0.
17	UTC day	U,1			0-31
	UTC hour	U,1			0-23
	UTC minute	U,1			0-59
	UTC second	U,1		s	0-59
18~40	保留字				补零

7.2 参数设置

产品上电默认“连续发数”状态，要设置参数必须先发送“停止输出”命令。注意：以下命令使用后，用户必须上电重启，自动切换到连续发数的状态。

7.2.1 停止输出

停止输出是把上电默认的“连续发数”状态切换到“参数设置”状态。

发：*PA 空格 GS01 空格 STOP 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 STOP 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 STOP 空格 1 回车 成功

7.2.2 设置工作场景

产品需要根据不同应用场景来切换滤波器参数。工作场景包括车载、室内（摇摆台）、船载、固定翼和旋翼，其中上电默认车载场景。

场景切换是把上电默认的“车载场景”切换到实际场景。

发：*PA 空格 GS01 空格 SCENES 空格 1 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 SCENES 空格 1 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 SCENES 空格 1 空格 1 回车 成功

备注：下划线字符内容 1--车载，2--室内，3--船载，4--固定翼和 5--旋翼可选。

7.2.3 设置波特率

上电默认波特率 230400bps，通过发送命令可以切换波特率。

发：*PA 空格 GS01 空格 BAUD 空格 1 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 BAUD 空格 1 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 BAUD 空格 1 空格 1 回车 成功

备注：下划线字符内容 1--115200bps，2--230400bps，3--460800bps 可选。

7.2.4 设置输出频率

通过发送命令可以切换帧字节的输出频率，默认频率是 400Hz。

发：*PA 空格 GS01 空格 OUT 空格 FRE 空格 1 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 OUT 空格 FRE 空格 1 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 OUT 空格 FRE 空格 1 空格 1 回车 成功

备注：下划线字符内容 1--100Hz，2--200Hz，4--400Hz，5--50Hz 可选。

7.2.5 保存位置

当产品使用位置发生变化（经、纬度，海拔），需要用户通过上位机界面，选择以下任一种方法设置产品的初始位置。

① 自动：插上天线，GPS 搜到卫星并且信息有效后，位置信息填充 GPS 经、纬度和海拔信息。

② 手动：用户输入当地位置信息（经、纬度，海拔）。

点击“保存位置”按键，上位机向 ARM 顺序发送以下三条命令。建议用户通过 GPS 搜星来设置初始位置。

1. 经度默认值是 108.8919132 度。经度范围是-180 度~180 度，东经为正，西经为负。

发：*PA 空格 GS01 空格 Lon 空格 +/-XXX.YYYYYYY 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 Lon 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 Lon 空格 1 回车 成功

注意：下划线整数位是 3 位，小数位 7 位。若经度是东经 115.416 度，下划线字符串为 +115.4160000。

2. 纬度默认值是 34.2489373 度。纬度范围是-90 度~90 度，北纬为正，南纬为负。

发：*PA 空格 GS01 空格 Lat 空格 +/-XX.YYYYYYY 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 Lat 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 Lat 空格 1 回车 成功

注意：下划线整数位是 2 位，小数位 7 位。若纬度是北纬 39.43 度，下划线字符串为+39.4300000。

3. 海拔默认值是 404 米。

发：*PA 空格 GS01 空格 h 空格 +/-XXXX.YY 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 h 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 h 空格 1 回车 成功

注意：下划线整数位是 4 位，小数位 2 位。若海拔是 450.7 米，则下划线字符串为+0450.70；若海拔是-123.91 米，下划线字符串为-0123.91。

7.2.6 恢复出厂设置

恢复出厂设置是把工作场景，帧格式，波特率，磁偏角，磁场校准和位置（经纬度，海拔）设置为默认值。

发：*PA 空格 GS01 空格 RESET 回车

回：*PA 空格 GS01 空格 RESET 空格 0 回车 失败

 *PA 空格 GS01 空格 RESET 空格 1 回车 成功

7.2.7 设置磁偏角

默认磁偏角为 0，磁北偏东为正，偏西为负。

发: *PA 空格 GS01 空格 MDEC 空格 + /-XX.XX 回车

回: *PA 空格 GS01 空格 MDEC 空格 0 回车 失败

*PA 空格 GS01 空格 MDEC 空格 1 回车 成功

注意: 若磁偏角-2.5 度, 下划线字符串为-02.50; 若磁偏角+1.5 度, 下划线字符串为+01.50。

7.2.8 磁场校准

磁传感器工作中不可避免的受周围电磁场干扰的影响, 会导致磁传感器测出来的 XYZ 轴磁场强度发生不同程度的偏移形变, 而磁场校准就是通过算法学习周围磁场环境来补偿软硬磁干扰。因此我们强烈建议: 磁场校准应该在每次安装完成以及磁场环境改变之后实施。

进行磁场校准时, 周边的干扰物质在产品旋转过程中和产品的相对位置应该保持不变(即随产品一起转动)。校准时需要操作者身上没有手机, 磁卡, 钥匙以及能影响电磁场的金属或者通电设备。

注意: 在限定的干扰范围内, 磁场校准操作才具有补偿作用。磁传感器范围大概是在正负 1Gauss 之间, 这大约是北半球地磁场的两倍。如果磁场干扰值超过正负 0.5Gauss, 那么磁力计可能会达到饱和状态, 从而阻碍补偿作用。当校准失败时, 就表示出现了这个问题。

❖ 2D 校准

注意: 当产品不能在 3 维转动时候, 可以采用 2D 校准, 建议产品实际使用倾斜角小于 5 度。2D 校准可以通过界面或者串口发命令来完成。

① 开始校准: 用户校准前, 发送

发: *PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 START 回车

回: *PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 START 空格 0 回车失败

*PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 START 空格 1 回车成功

② 停止校准: 开始水平旋转 2 圈以上, 结束后发送

发: *PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 END 回车

回: *PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 0 回车失败

*PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 1 空格 X:x.xx 空格 Y:y.yy 回车成功

注意: 返回校准结果 0.90~1 表示校准结果好, >1.1 或者<0.9 表示校准结果不是很好。

③ 保存校准结果: 用户校准后, 根据校准结果决定是否保存。

发: *PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 SAVE 回车

回: *PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 SAVE 空格 0 回车失败

*PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 SAVE 空格 1 回车成功

④ 清除校准结果: 用户校准后, 根据校准结果决定是否清除。

发: *PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 CLEAR 回车

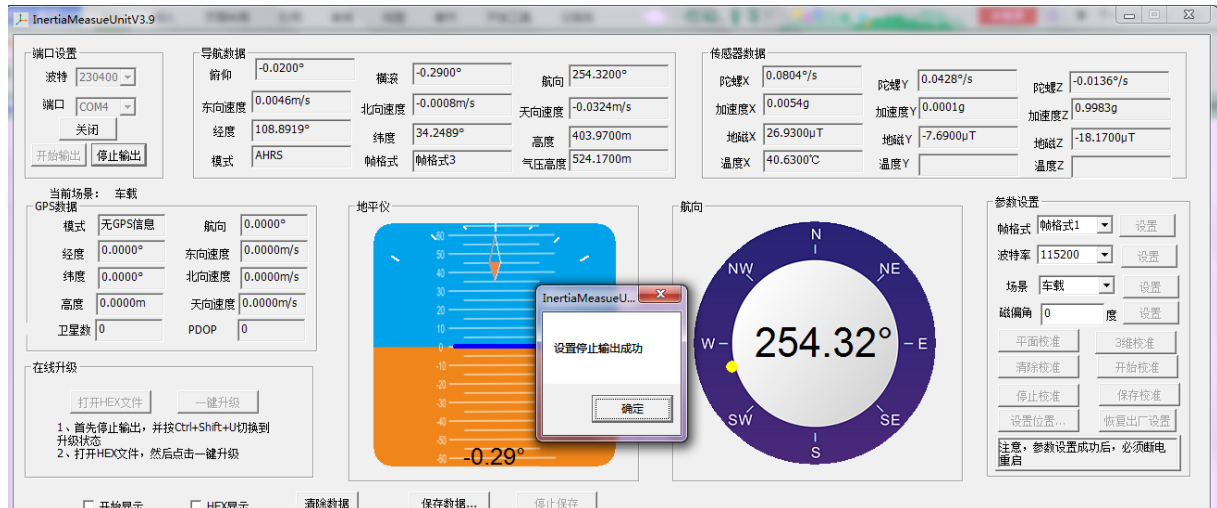
回：*PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 CLEAR 空格 0 回车失败

*PA 空格 GS01 空格 MCAL 空格 CLEAR 空格 1 回车成功

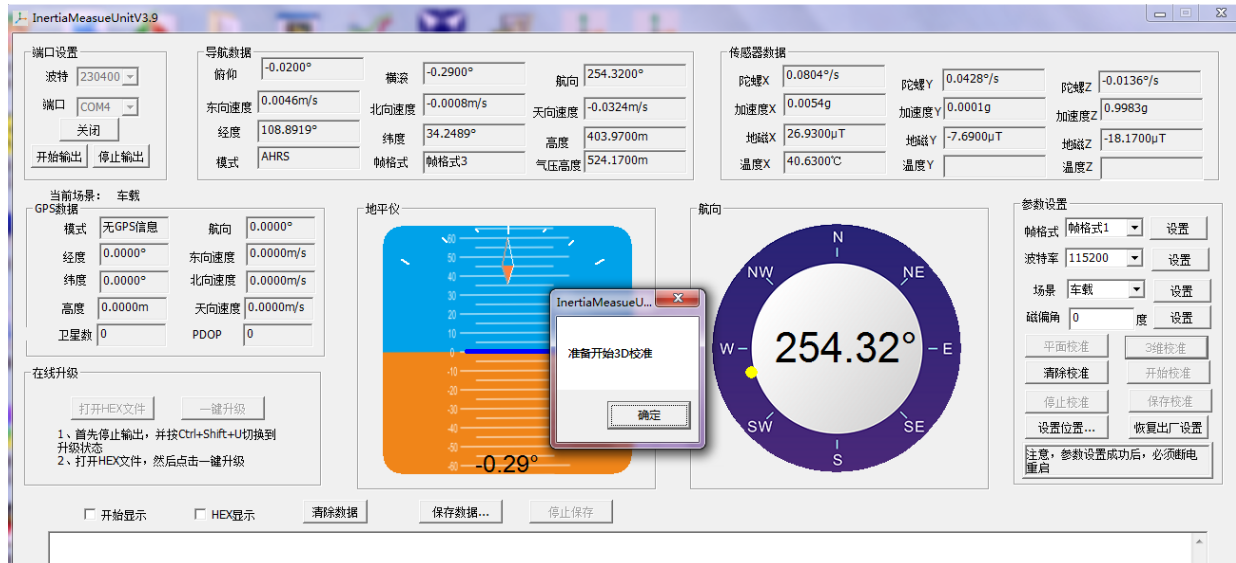
❖ 3D 校准

注意：为了达到更好的校准精度，建议通过界面来进行 3D 校准。

① 停止输出

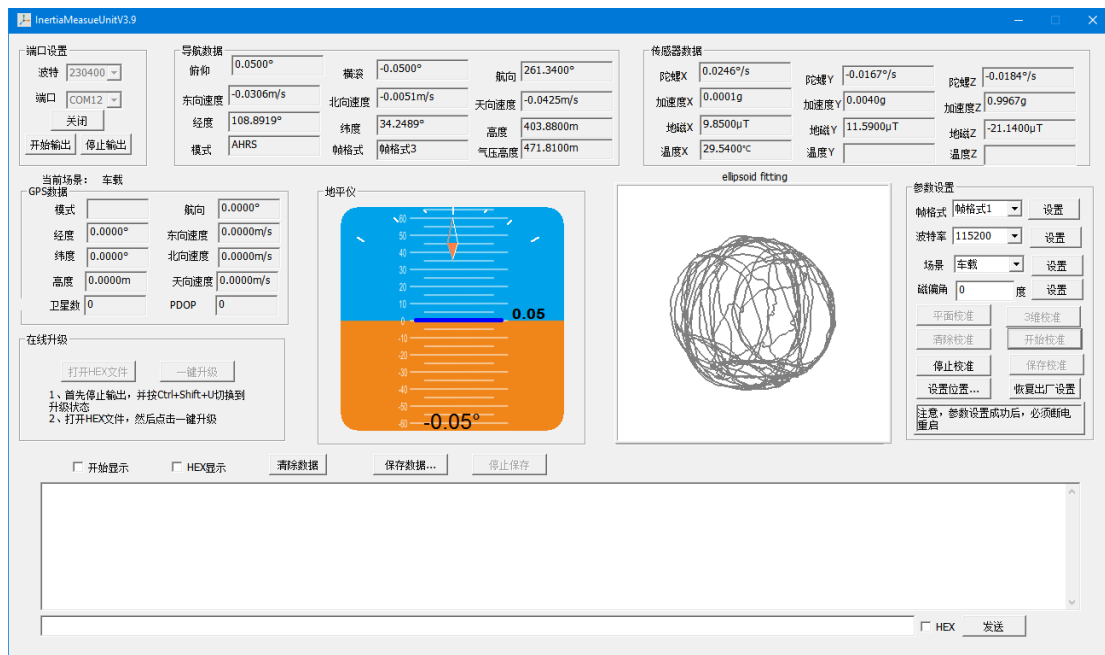


② 点击三维校准



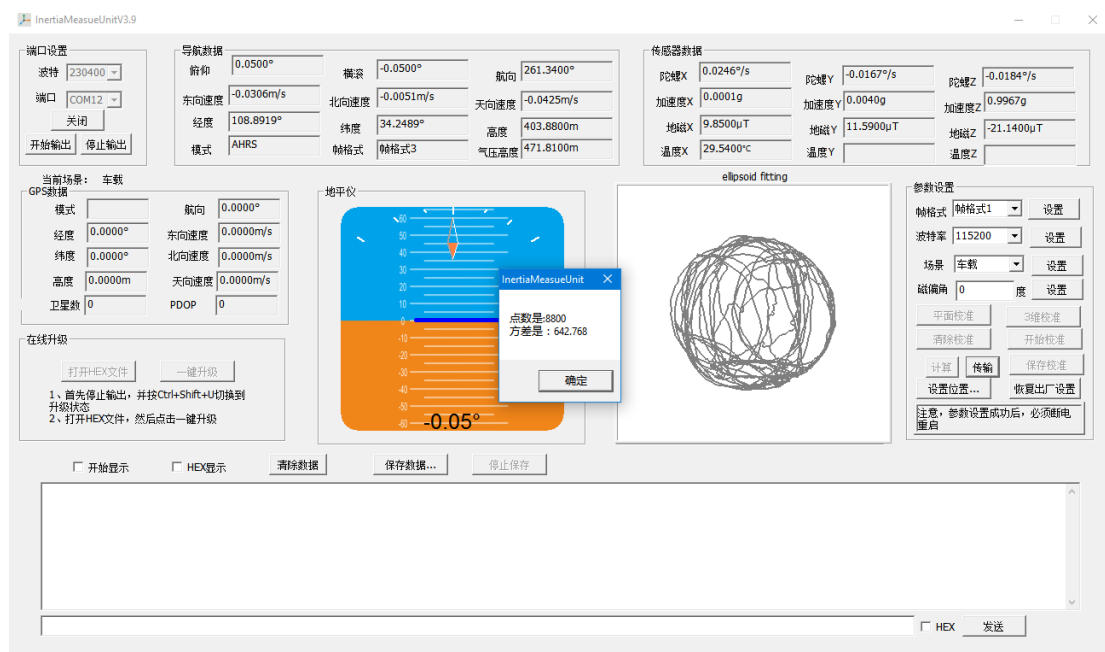
③ 点击清除校准

④ 开始校准，并椭球拟合

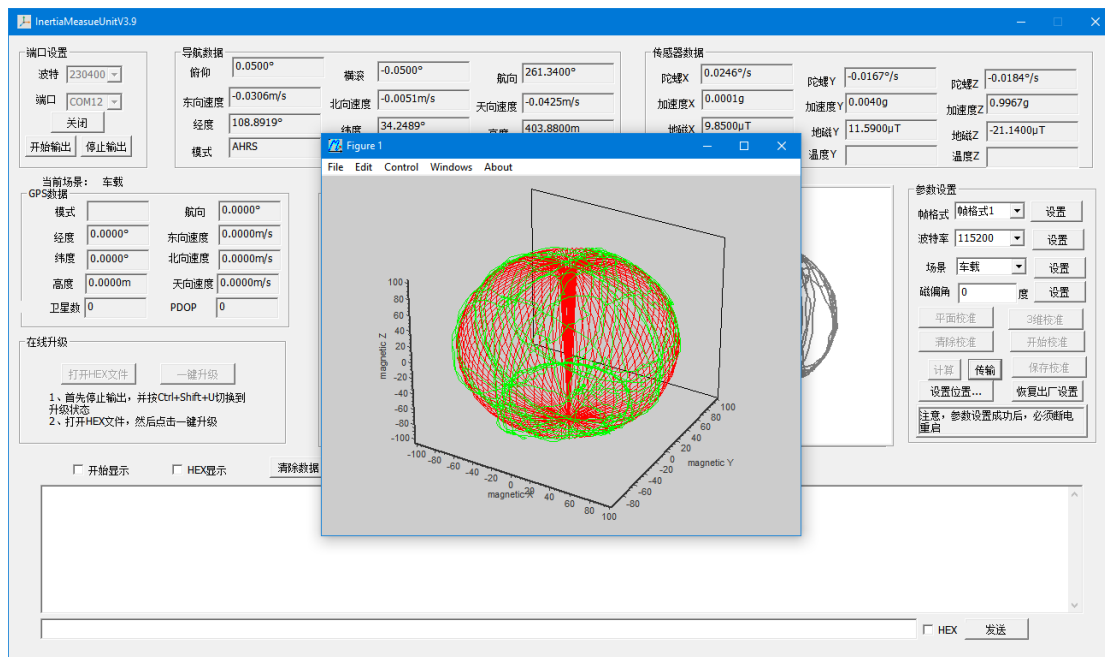


⑤ 点击停止校准成功后，出现计算按钮，点击计算，弹出“准备开始传输数据”对话框。

⑥ 点击传输保存数据



点击确定，弹出椭球图。



校准点数越多，方差越小，也就是采集点更多的附着在椭球上，校准结果越好。

八、测试软件界面



使用说明：

1. 产品上电后，运行测试界面，选择实际串口序列号和波特率连接串口。点击“开始输出”实时显示数据。
2. 当用户需要设置参数时，首先点击“停止”按键，把“连续发数状态”（上电默认）切换为“磁参数设置状态”，然后就可以进行相关操作。当操作完成后，产品必须断电重启。

注意事项：

1)导航系统为精密电子产品，使用时注意防尘、防潮、防霉，轻拿轻放，避免强烈冲击和振动；

2)虽然使用金属外壳，但模块不属于防水设计，务必避免在雨中使用或浸泡；

3)使用之前请检查接头，避免松动；数据电源线缆应定期检查，防止扭结。在完成设备的所有线缆连线后方可加电开机，并严格禁止对接口设备的带电插拔；

4)导航模块输入电压正常范围（10~32VDC），避免过压操作；

5)注意接收机工作的环境应远离大功率电磁发射设备，和会对 GNSS 工作造成干扰的 1.5G 频段的微波发射设备；

6)工厂测试引脚严禁客户使用。

九、 运输与储存

1) 产品在运输过程中应避免雨雪直接淋袭、太阳久晒、接触腐蚀性气体及机械损伤，产品在搬运过程中应注意轻拿轻放；

2) 运输和贮存过程中避免受潮、撞击和磕碰，防止运输时的人为和机械损伤。在运输和贮存时，外包装盒应保持干燥、清洁、无污染；

3) 长期存放产品的仓库环境温度为 $20\pm 10^{\circ}\text{C}$ ，相对湿度不大于 80%，库房内应无酸碱及腐蚀性气体，且无强烈的机械振动、冲击、强磁场作用。

西安精准测控有限责任公司
Xi'an Precise Measurement&Control Co.,Ltd

电话：029-88814882/883/891/892 传真：029-88814881

网址：www.siliconmems.com

E-mail:admin@siliconmems.com

地址：西安市高新区科技二路65号清华科技园（东区）三层