



1.设置参数，生成Allan方差标定曲线

使用imu_utils标定，分别设置3组imu参数：

第一组：

```
设定值为---  
g_w: 5.0e-5  
a_w: 5.0e-4  
g_n: 0.015  
a_n: 0.019  
标定值为---  
g_n: 2.1399140014220999e-01/sqrt(200) = 0.01513147701  
a_n: 2.6874358954838429e-01/sqrt(200) = 0.01900304145  
a_w和g_w由于不知道单位无法转换  
但是可以看出测量噪声密度标定的很精确
```

第二组：

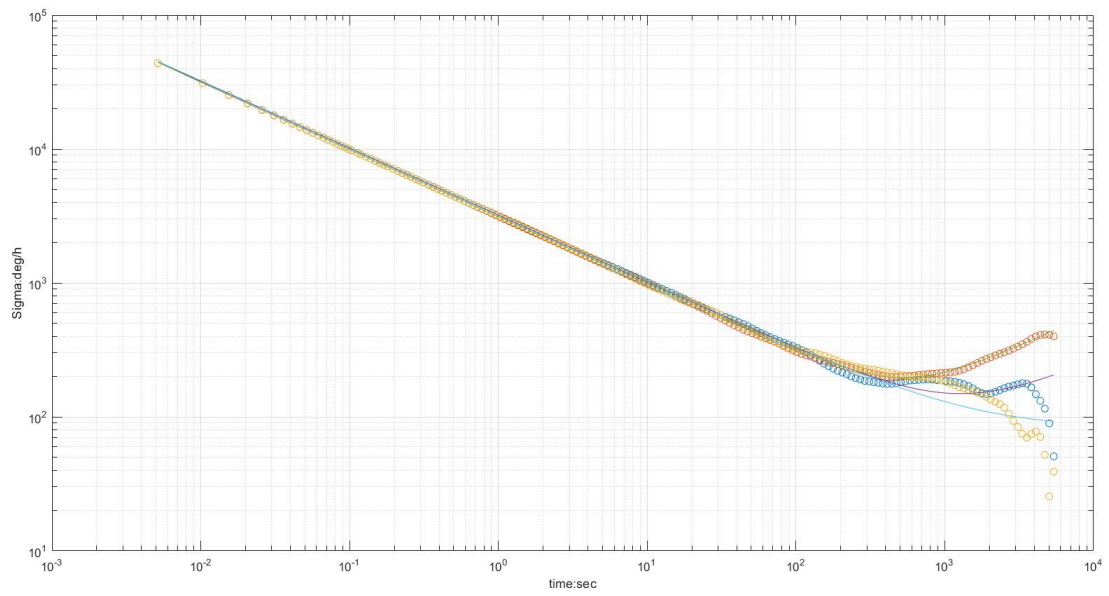
```
设定值为---  
g_w: 3.0e-4  
a_w: 2.0e-3  
g_n: 0.056  
a_n: 0.078  
标定值为---  
g_n: 7.9063566508284433e-01/sqrt(200) = 0.05590638402  
a_n: 1.1078258512014039e+00/sqrt(200) = 0.07833511717
```

第三组：

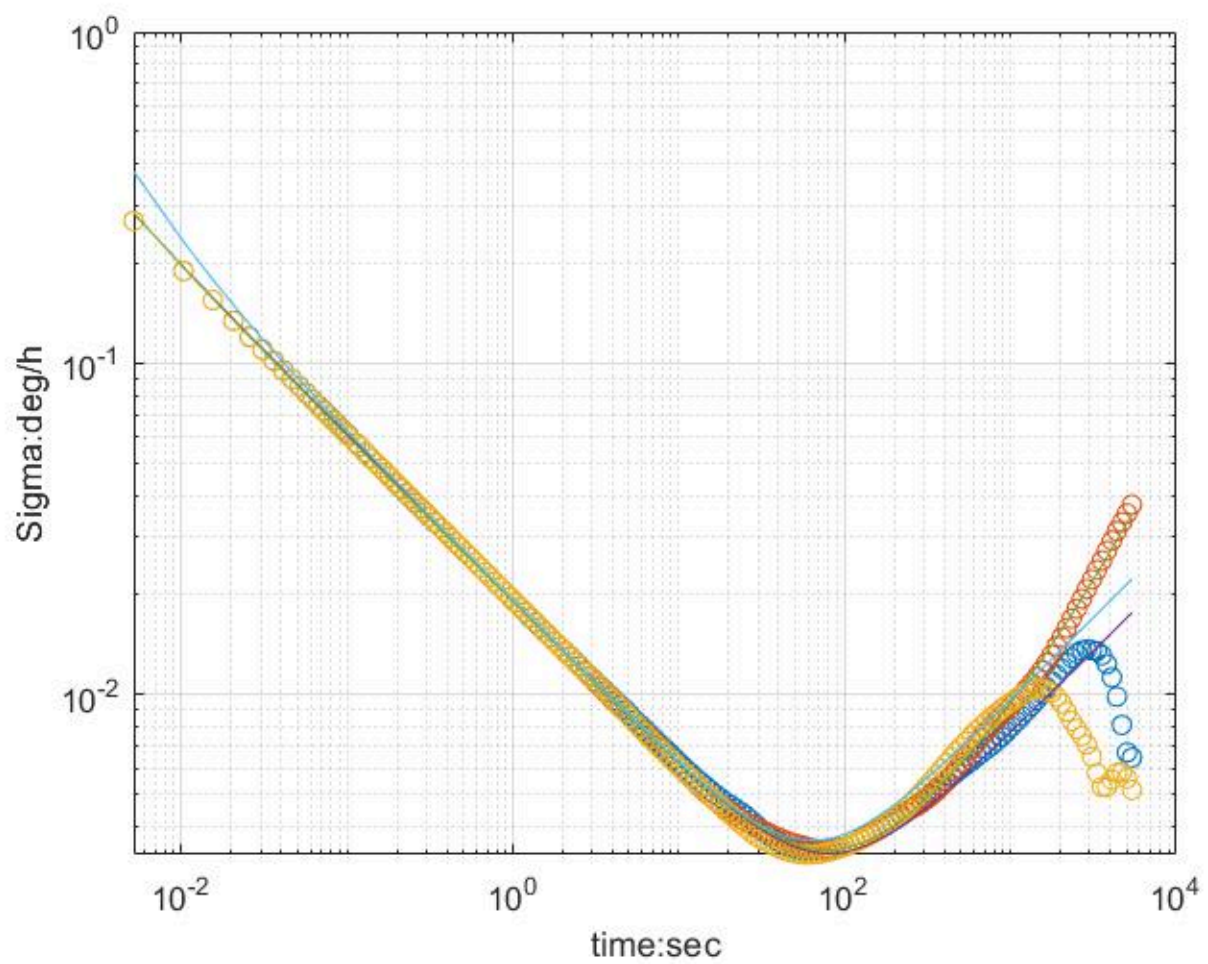
```
设定值为---  
g_w: 1.0e-3  
a_w: 1.0e-2  
g_n: 1.0e-2  
a_n: 1.0e-1  
标定值为---  
g_n: 1.4110400375839960e-01/sqrt(200) = 0.00997755979  
a_n: 1.4026838880597403e+00/sqrt(200) = 0.09918472891
```

绘制第三组数据的Allan方差曲线为：

gyroscope:



accelerometer:



2.IMU仿真代码中欧拉积分替换成中值积分

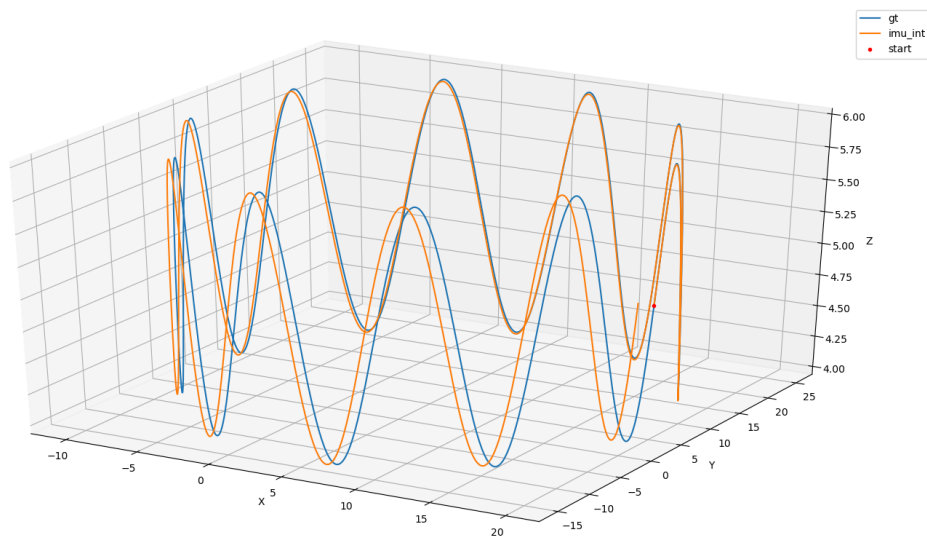
欧拉积分的代码片段为：

```
// 欧拉积分
MotionData imu_data1 = imudata[i];

// delta_q = [1, 1/2 * thetax, 1/2 * theta_y, 1/2 * theta_z]
Eigen::Quaterniond dq;
Eigen::Vector3d dtheta_half = imu_data1.imu_gyro * dt / 2.0;
dq.w() = 1;
dq.x() = dtheta_half.x();
dq.y() = dtheta_half.y();
dq.z() = dtheta_half.z();
dq.normalize();

// aw = Rwb * ( acc_body - acc_bias ) + gw
Eigen::Vector3d acc_w = Qwb * (imu_data1.imu_acc) + gw;
Qwb = Qwb * dq;
Pwb = Pwb + Vw * dt + 0.5 * dt * dt * acc_w;
Vw = Vw + acc_w * dt;
```

数据仿真效果为：



改为中值积分：

```

// 中值积分
MotionData imu_data0 = imudata[i - 1]; // 上一时刻的imu数据
MotionData imu_data1 = imudata[i];     // 当前时刻的imu数据

Eigen::Quaterniond dq;
Eigen::Vector3d dtheta_half = (imu_data0.imu_gyro + imu_data0.imu_gyro)*dt/4.0;
dq.w() = 1;
dq.x() = dtheta_half.x();
dq.y() = dtheta_half.y();
dq.z() = dtheta_half.z();
dq.normalize();

Eigen::Vector3d acc_w = (Qwb * dq * (imu_data1.imu_acc) + gw +
    Qwb * (imu_data0.imu_acc) + gw) / 2;
Qwb = Qwb * dq;
Pwb = Pwb + Vw * dt + 0.5 * dt * dt * acc_w;
Vw = Vw + dt * acc_w;

```

数据仿真效果为：

