

特性

战术级 MEMS 陀螺仪

- 5.0°/h 零偏稳定性
- 0.06/s 零偏重复性
- 0.08°/s 输出噪声

战术级 MEMS 加速度计

- 40 μ g 零偏稳定性
- 2mg 零偏重复性
- 1mg 输出噪声

大范围精细化温度补偿

- -40℃至 85℃温度补偿
- 精细化温度标定

独立转台标定

- 独立标定每个模块：灵敏度、零偏、非正交误差
- 提供用户标定安装误差接口

高强度工况耐受

- 超强冲击耐受：2000g（0.5ms，半正弦，3轴）
- 超强振动耐受：10g（10~2KHz，3轴）
- 全温环境稳定工作：-40℃ ~ 85℃
- 100%磁屏蔽

实时而灵活的数字接口、体积小巧

- 高达 400Hz 的可配置输出采样率
- 支持串口、I2C、SPI、CAN 多种接口
- 24*24*10mm，重量仅 10g

产品概述

FSS-IMU612 是原极科技倾力打造的 6 自由度 MEMS 惯性传感器模块。标配输出三轴陀螺仪与加速度信息和高精度姿态角。

高精度、高分辨率，可捕捉细微的震动与倾斜。大量程的输出，让大动态下的动作感知成为可能。所有模块出厂前都配置超宽温域的精细化温补与独立标定，让每个模块都能在各种极限工况下稳定发挥，同时保证所有产品性能高度一致。

预留的**组合导航接口**可以兼容目前主流卫星导航方案。

应用领域

- 自动驾驶：车载、农机、工程车、水下
- 精密测量：井下、隧道、震动、倾斜
- 稳定平台：云台、动中通、无人机
- 自动控制：大型工业设备、自控系统

在标准性能及输出参数的基础上，原极也为您的特殊需求提供**定制化服务**，在产品上助您一臂之力！

目录

目录.....	1
图例.....	2
表例.....	3
1. 性能参数	4
1.1 陀螺仪关键指标.....	4
1.2 加速度计关键指标.....	5
1.3 姿态角关键指标.....	5
2. 外形结构	7
3. 电气特性	8
4. 引脚描述	9

图 例

图 1 陀螺仪 ALLAN 方差曲线	6
图 2 加速度计 ALLAN 方差曲线	6
图 3 外形结构及尺寸 (单位: mm)	7
图 4 引脚示意图	9

表 例

表 1 陀螺仪关键指标.....	4
表 2 加速度计关键指标.....	5
表 3 姿态角关键指标.....	5
表 4 电气特性	8
表 5 引脚描述	9

1. 性能参数

1.1 陀螺仪关键指标

表 1 陀螺仪关键指标

参数	测试条件/备注	最小值	典型值	最大值	单位
测量范围			±500		°/s
零偏稳定性 X 轴	@25°C, 1σ		5.0		°/hr
零偏稳定性 Y 轴	@25°C, 1σ		3.0		°/hr
零偏稳定性 Z 轴	@25°C, 1σ		3.0		°/hr
零偏重复性	@25°C, 1σ		0.06		°/s
轴间非正交			±1.0		‰
g 值敏感误差			0.01		°/s/g
内部低通截止频率	软件可调整	0.2	47	47	Hz
ODR ¹		1	100	400	Hz
测量延时				5.0	ms
全温范围零偏变化 ²	-40 ~ 85°C, rms		0.02		°/s
随机游走 X 轴 ³	Allan variance@25°C, 1σ		0.5		°/√hr
随机游走 Y 轴	Allan variance@25°C, 1σ		0.3		°/√hr
随机游走 Z 轴	Allan variance@25°C, 1σ		0.3		°/√hr
输出噪声 ⁴	rms@47Hz cf		0.08		°/s
刻度系数误差			±0.6‰		
刻度系数非线性			0.05%		

¹ 最大输出更新率不大于 200Hz@115200bps

² 温度范围即测试环境，也是 RMS 指标

³ IEEE 标准，在静态 25°C 环境下 Allan 方差曲线给出

⁴ 静态 25°C 环境，截止频率 47Hz 条件下的 RMS 指标

1.2 加速度计关键指标

表 2 加速度计关键指标

参数	测试条件/备注	最小值	典型值	最大值	单位
测量范围			±6		g
零偏稳定性	@25°C, 1σ		40		μg
零偏重复性	@25°C, 1σ		2.0		mg
轴间非正交			±1.0		‰
内部低通截止频率	软件可调整	0.2	47	47	Hz
ODR ¹		1	100	400	Hz
测量延时				5.0	ms
全温范围零偏变化 ²	-40 ~ 85°C, rms		2		mg
随机游走 X 轴 ³	Allan variance@25°C, 1σ		0.07		m/s/√hr
随机游走 Y 轴	Allan variance@25°C, 1σ		0.06		m/s/√hr
随机游走 Z 轴	Allan variance@25°C, 1σ		0.07		m/s/√hr
输出噪声 ⁴	rms@47Hz cf		1		mg

¹ 最大输出更新率不大于 200Hz@115200bps

² 温度范围即测试环境，也是 RMS 指标

³ IEEE 标准，在静态 25°C 环境下 Allan 方差曲线给出

⁴ 静态 25°C 环境，截止频率 47Hz 条件下的 RMS 指标

1.3 姿态角关键指标

表 3 姿态角关键指标

参数	测试条件/备注	最小值	典型值	最大值	单位
横滚角	静态/动态		±0.5/±1.0		°
俯仰角	静态/动态		±0.5/±1.0		°
航向角	@10min, 动态无辅助, 非连续旋转		±2.5		°
ODR ¹		1	100	400	Hz

¹ 最大输出更新率不大于 200Hz@115200bps

注 姿态角精度测量条件为载体平稳运动。如需载体在任意运动状态下保持上述精度，请参考 IA-IMU6A500R 产品并接入 GPS/RTK 数据

图 1 陀螺仪 ALLAN 方差曲线

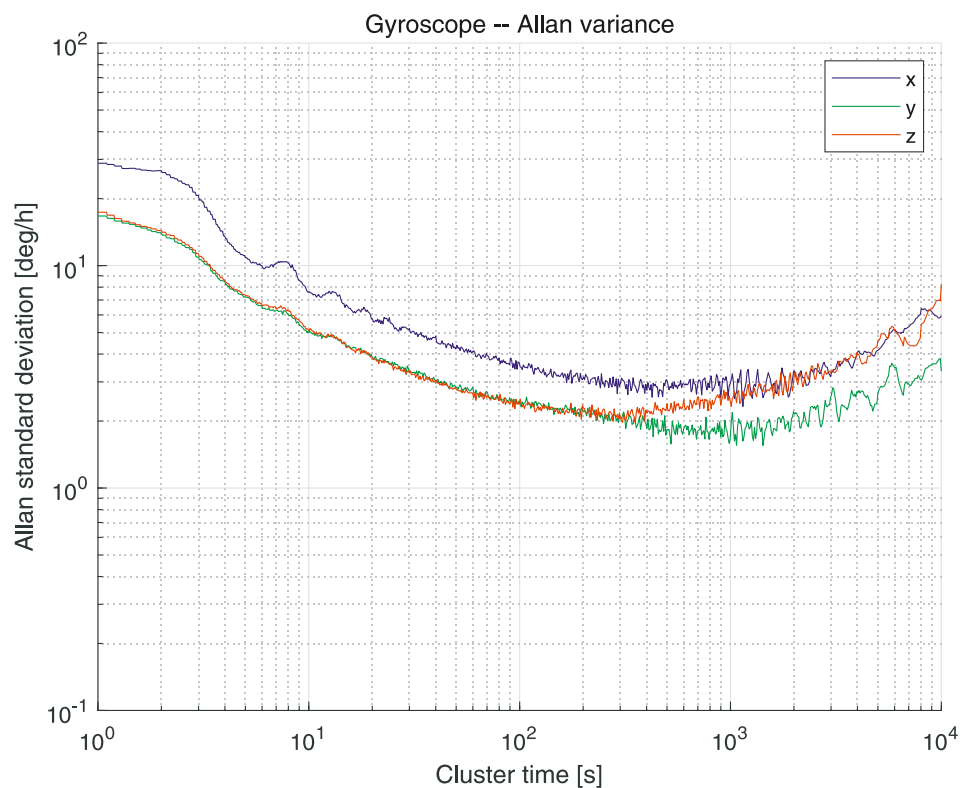
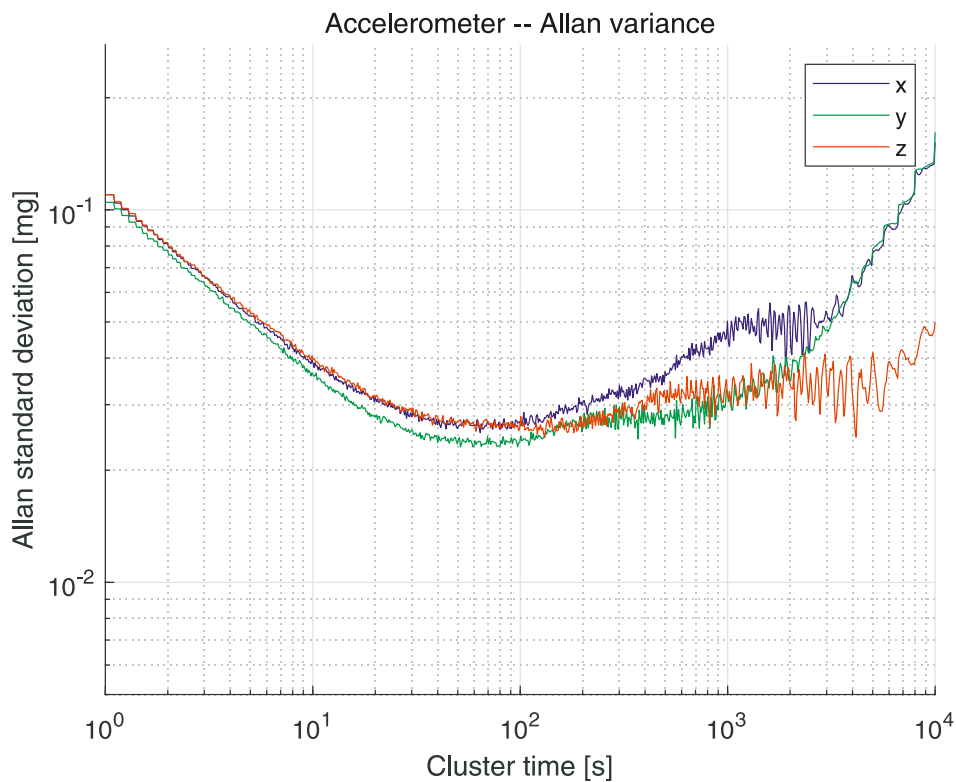
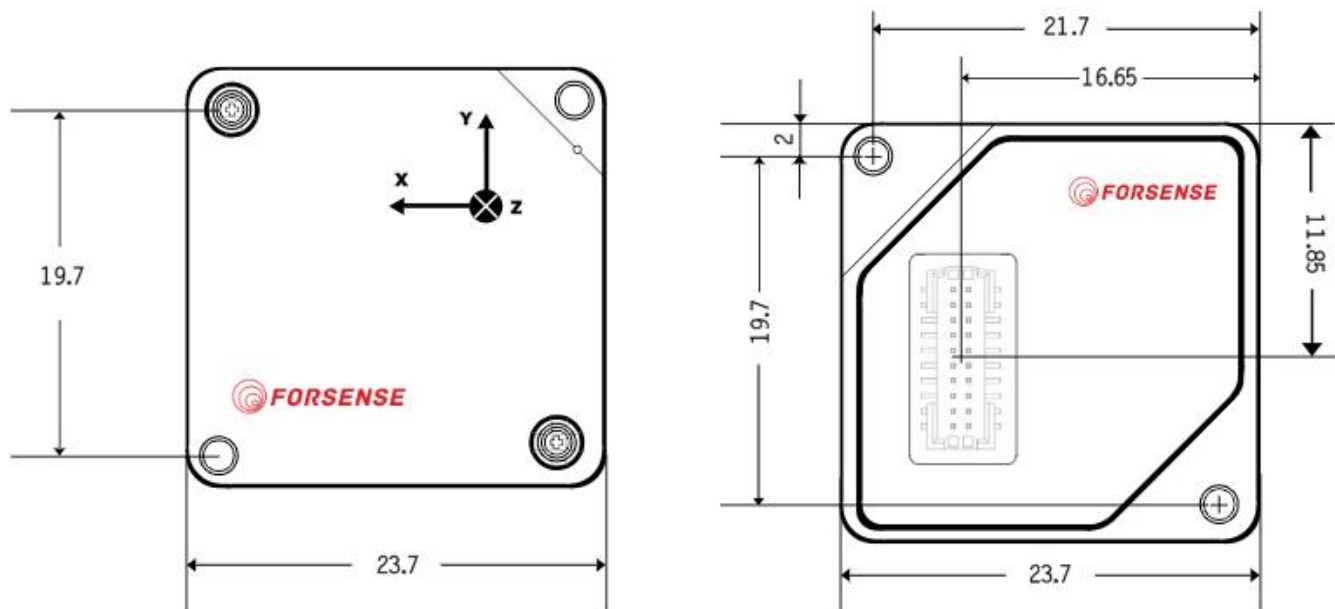


图 2 加速度计 ALLAN 方差曲线



2. 外形结构

图 3 外形结构及尺寸 (单位: mm)



3. 电气特性

表 4 电气特性

参数	符号	接口类型	最小	最大	单位
电源输入	VCC		3.0	3.3	V
电源地	GND				
串口输出	TX1	UART	0.3	3.3	V
串口输入	RX1	UART	0.3	3.3	V
预留引脚	NC	IO	0.3	3.3	V
电流	I		50	150	mA
使用温度	T		-45	85	°C

4. 引脚描述

图 4 引脚示意图

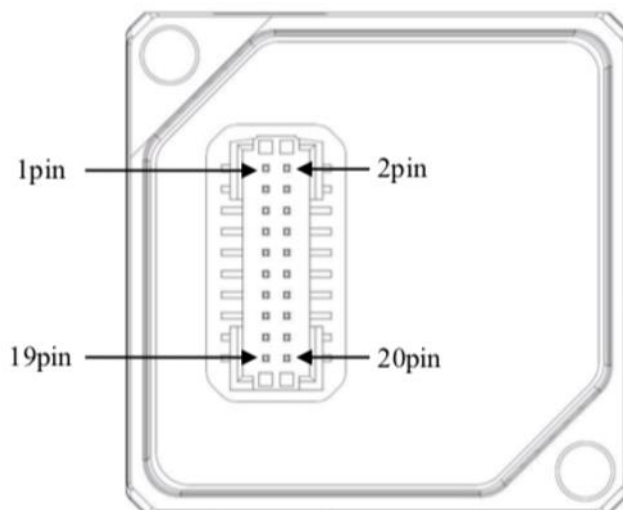


表 5 引脚描述

引脚编号	名称	类型	功能
1	SCLK	I	SPI 时钟
2	SDO	O	SPI 数据 MISO
5	SDI	I	SPI 数据 MOSI
6	/CS	I/O	SPI 片选
7	TX	O	串口输出
8	CAN_Tx	O	CAN 口发送, 不接时悬空
9	RX	I	串口输入
13	DRDY/SCL	I/O	数据准备就绪/I2C 时钟
14	EXT/SDA	I/O	外部触发采样/I2C 数据
15	CAN_Rx	I	CAN 口接收, 不接时悬空
16	/RST	I	外部硬件复位输入
11, 12	VCC	S	3.3V 电源
3, 4	GND	S	地
19	SEL	I	SPI/I2C 模式控制, 悬空或接低电平: SPI, 高电平: I2C
10, 17, 18, 20	NC	N/A	不接

注¹ 引脚类型: I 为输入, O 为输出, S 为供电, N/A 为未使用

注² 主机初始化时需使用/RST 将 IMU 硬件复位一次