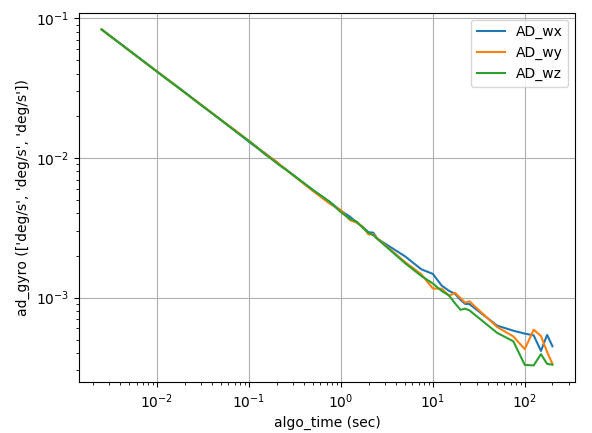
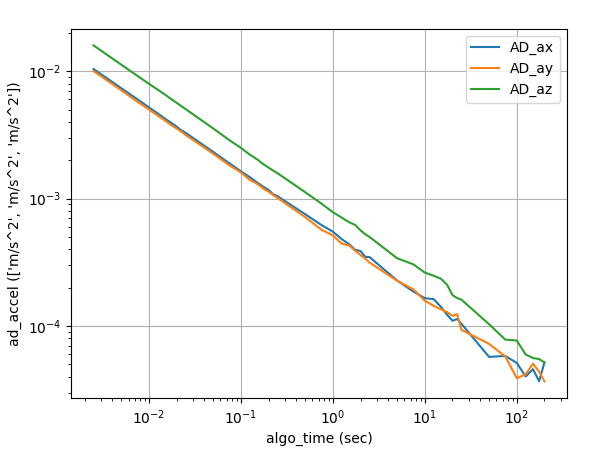
1. Allen 方差分析

Gnss-ins-sim

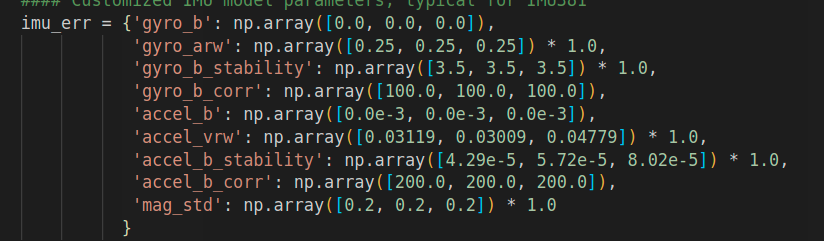
gyro



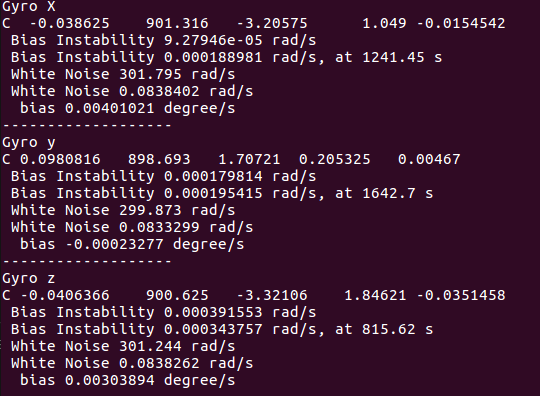
accel

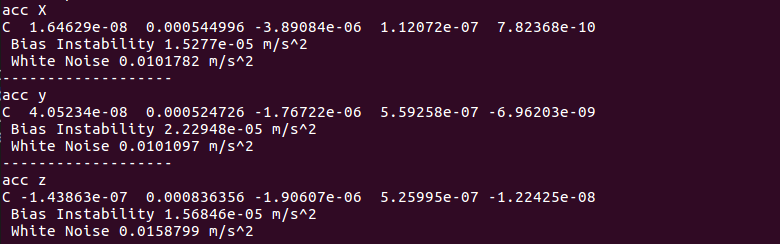


原数据



Imu\_utils 分析结果

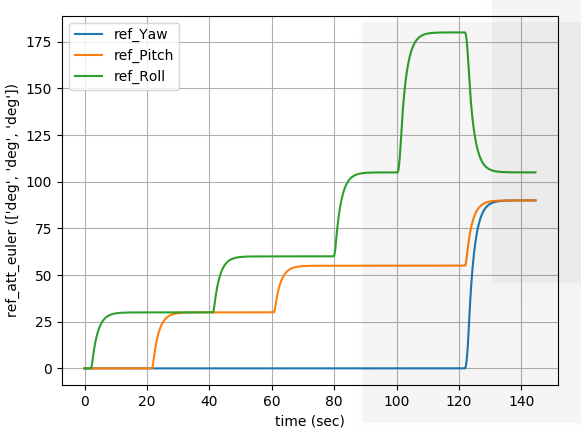




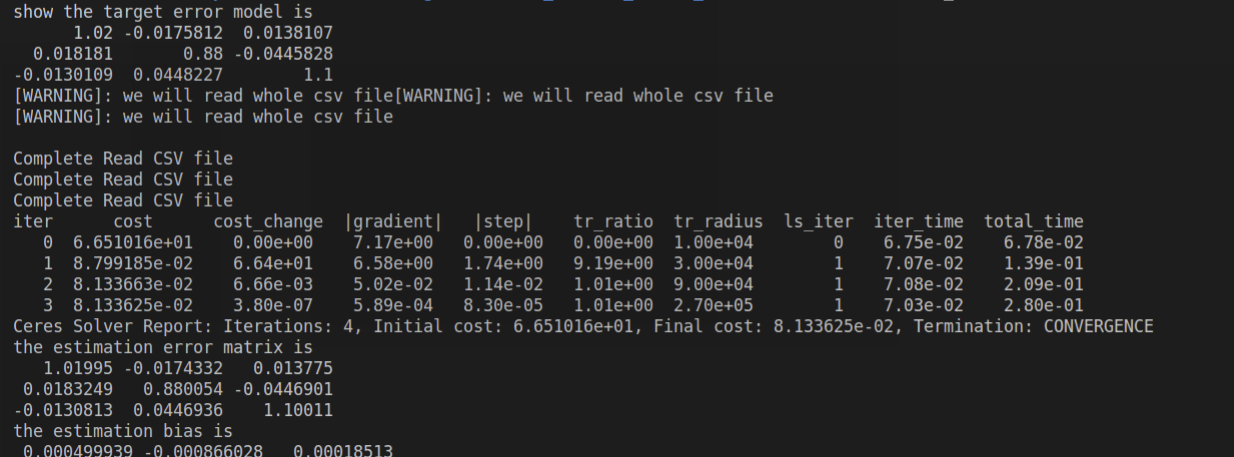
1. 分立级标定

Accel

我们假设这里使用的是 优化的方法进行求解。转台旋转如图



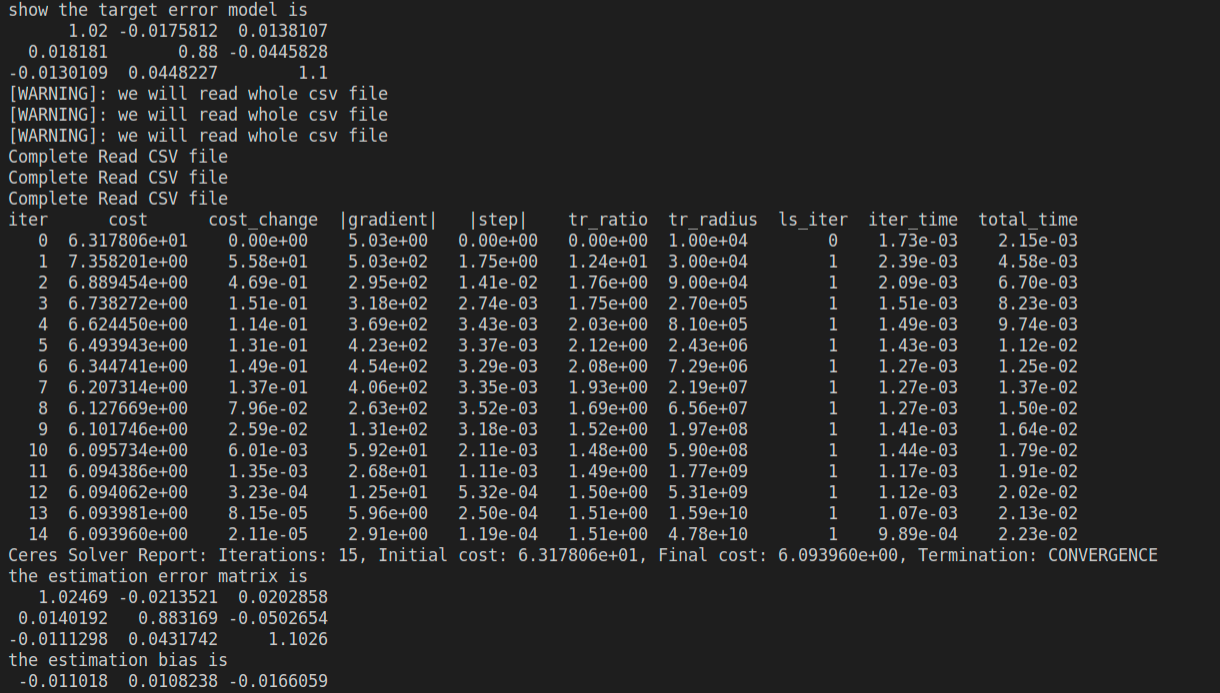
然后把csv数据处理上刻度和安装误差，丢进ceres 进行优化即可



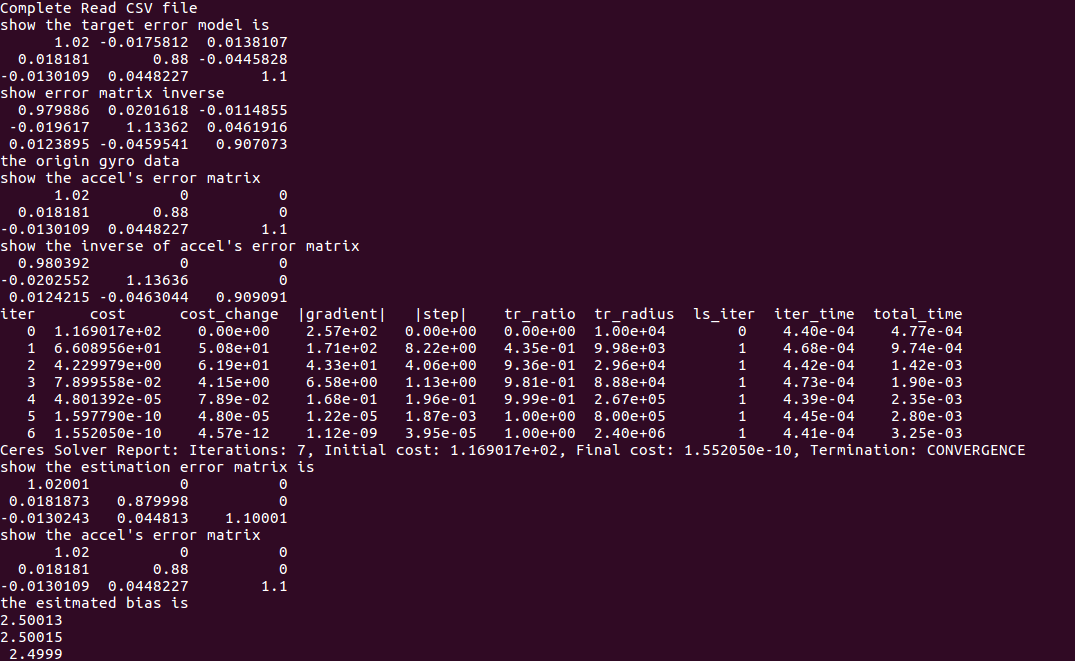
结果还可以。

Gyro

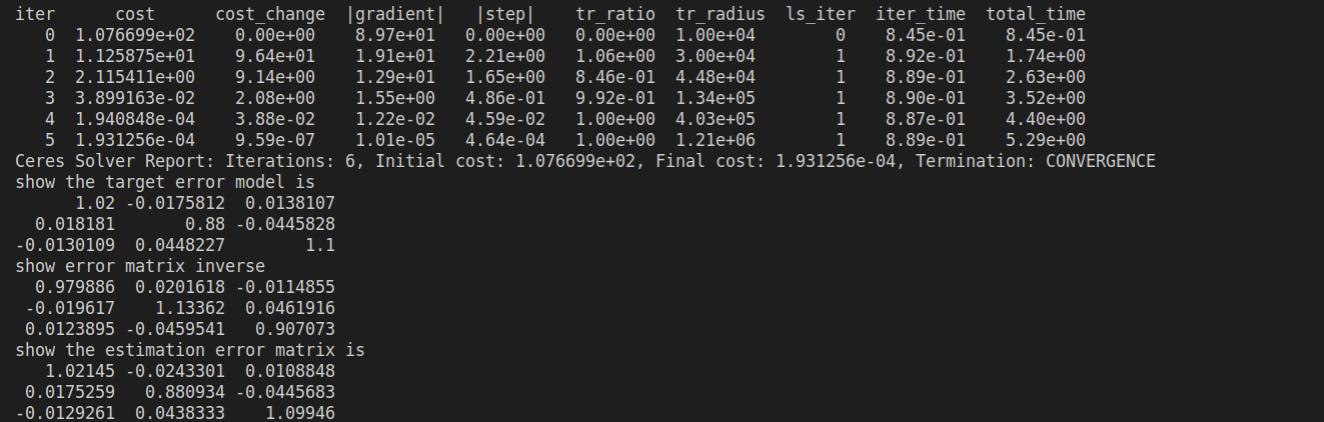
这里采用的还是优化的方法,不同之处是gyro 需要进行积分之后再进行优化。



1. 半系统级标定 accel 结果



半系统级标定 gyro 结果



1. 位姿递推

SO3 一阶展开的递推