



STI-200型 IMU标定模组 规格书

# 文档历史

### 修订记录

版本	日期	变更描述		
1.0	2023-05-17	初始版本		

# 目录

1.	特性简介	1
	应用领域	
	接口信息	
	尺寸大小	
	-	
	4. 2 模组 3D 图示	3
5.	标定前后参数	4
6.	参考设计	5
	防潮等级	
	包装	

# 1. 特性简介

- 可应用于自动驾驶领域的6自由度惯性传感元件;
- 关键器件符合 ASIL-D 系统的 ISO26262 标准,符合 AEC-Q100 设计;
- 陀螺仪零偏不稳定性基于阿伦方差低至: 1.4°/h;
- 陀螺仪角度随机游走低于: 0.09°/h;
- 角速率测量范围: ±300°/s, 加速测量范围: ±6g;
- 工作温度范围: -40°C~110°C
- 电源电压: 3.0V~3.6V;
- 出厂经过全温转台标定
- 紧凑尺寸: 35.00 \* 34.00 mm
- 浮动连接器降低应力传导,便于集成



图 1-1 STI-200模组照片

# 2. 应用领域

可应用于在严苛环境条件下追求高性能表现的应用领域,代表性应用领域包括:

- 高级驾驶辅助系统(ADAS);
- 自动驾驶(AD);
- 用于航位推算的惯性导航;
- 车道保持辅助(LKA);
- 动作与位置测量;
- 平台稳定;

# 3. 接口信息

浮动连接器型号: IMSA-9827B-30Y800

序号	网络名称	说明	序号	网络名称	说明
1	3. 3V	输入电 源,>300mA	2	GND	
3	3. 3V		4	GND	数字地
5	3. 3V		6	GND	
7	NULL	空	8	NULL	空
9	NULL	空	10	NULL	空
11	NULL	空	12	NULL	空
13	GND	数字地	14	NULL	空
15	IMU_UNO_CSB		16	GND	数字地
17	IMU_DUE_MISO		18	IMU_DUE_CSB	
19	IMU_UNO_MISO		20	GND	数字地
21	IMU_DUE_MOSI		22	FLASH_NCS	
23	IMU_UNO_MOSI		24	IMU_DUE_RST	
25	IMU_DUE_SCK		26	IMU_UNO_RST	
27	IMU_UNO_SCK		28	GND	数字地
29	GND	数字地	30	NULL	空

表 3-1 接口信息表

# 4. 尺寸大小

### 4.1 模组尺寸图

PCBA 长宽尺寸: 35.00 \* 34.00 mm

#### 正视图如下:

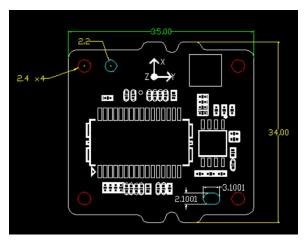


图 4-1 模组正视图

#### 侧视图如下:

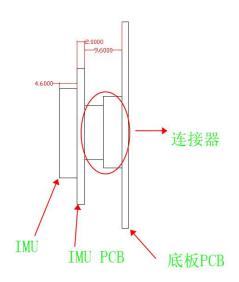


图 4-2 模组侧视图

## 4.2 模组 3D 图示

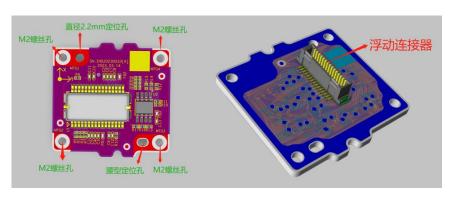


图 4-3 模组 3D 图示

IMU 模组通过背面的浮动连接器和主板进行连接,浮动连接器可允许最大安装误差为±0.25mm。

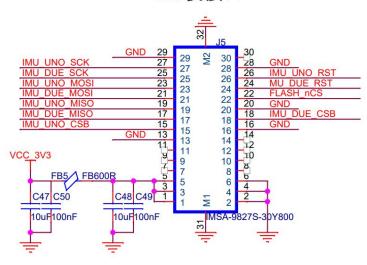
# 5. 标定前后参数

	性能指标	单位	标称值	标定后
	量程	°/s	±300	±300
	交轴耦合误差(非正交)	%	≤0.5	≤0.1
	全温标度因数误差	%	≤3 (XY) ≤1.5 (Z)	≤0.1
陀螺仪	全温零偏	°/s	≤1(XY) ≤0.5(Z)	≤0.1
	零偏不稳定性 (Allan 方差)	°/h	1.8 (XY) 1.4 (Z)	1.8 (XY) 1.4 (Z)
	角度随机游走(ARW)	°/√h	0.09 (XY) 0.10 (Z)	0.09 (XY) 0.10 (Z)
	量程	g	±6	±6
	交轴耦合误差(非正交)	%	≤2.5	≤0.08
-b>-de 1 <del>2</del> 2	全温标度因数误差	%	≤1	≤0.15
加速度 计	全温零偏	mg	≤20 (XY) ≤30 (Z)	≤1
	零偏不稳定性 (Allan 方差)	μg	15	15
	速率随机游走(VRW)	m/s/√h	0.035	0.035

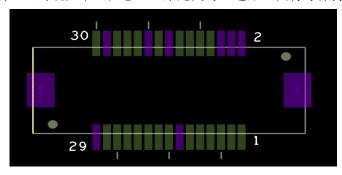
## 6. 参考设计

底板适配 IMU 小板的原理图接口定义如下:

#### IMU板接口



底板对应连接器的 PCB 封装如下,注意 Pin 序定义与上述原理图符号保持一致:



# 7. 防潮等级

模组的湿气敏感等级为 2,相关操作和注意事项请参照标准 IPC/JEDEC J-STD-020。

## 8. 包装

详见《STI-200模组包装规范》

包装方式: 托盘

注: 最小包装--360pcs