



型号: UP1612U10

Revision: 1.0



产品亮点:

- 产品主芯片: U-BLOX UBX-M10050-KB
- 支持GPS+SBAS+Galileo+QZSS (默认) ; GPS+GLONASS; GPS+北斗多种模式输出
- 产品尺寸:16.2 x 12.2 x 2.4 mm
- 内建LNA信号放大器
- 内置Flash,自由配置产品波特率、输出语句、输出速率、秒脉冲等参数
- 1-10Hz 定位更新速率

目 录

1. 产品描述.....	3
2. 技术规格.....	4
3. NMEA0183 协议介绍.....	5
3.1 GGA.....	6
3.2 GSA.....	7
3.3 GSV.....	8
3.4 GLL.....	9
3.5 RMC.....	9
3.6 VTG.....	10
4. 模块管脚分配.....	11
5. 模块焊盘尺寸.....	12
6. 推荐应用电路.....	12
7. 模块信号测试图和模块 RF 射频图.....	13
8. 模块设计注意事项.....	14
9. SMT 贴片温度曲线图.....	15
10. SMT 贴片注意事项.....	16
11. 包装说明.....	17

1. 产品描述

模组采用 Ublox 定位芯片,是一款能够以能同时跟踪多达四个 GNSS 星座的卫星信号,低功耗,高灵敏度高的模块.能够在城市、峡谷、高架下面等弱信号的地方,以及汽车内部任何位置可以快速、准确的进行定位。使得模块可广泛用于车载监控、公交车报站、车载导航、船载导航、笔记本导航等产品上。



2.技术规格

产品性能		
项目	说明	产品参数
芯片特性	芯片	ublox UBX-M10050-KB
	频率	GPS L1, QZSS L1 C/A/S, GLONASS L10F BeiDou B1I/B1C,Galileo E1B/C, SBAS L1 C/A:WAAS, EGNOS, MSAS, GAGAN
	波特率	4800bps-921600bps(默认38400bps)
灵敏度	跟踪	-167dBm
	捕捉	-160dBm
	冷启动	-148dBm
启动时间	冷启动	平均26秒
	温启动	平均24秒
	热启动	平均1秒
精度	水平精度	2.0米 CEP 2D RMS SBAS辅助 (开阔天空处)
	时间精度	30 ns
工作限制	最大高度	50000米
	最大速度	500 m/s
	最大加速度	≤ 4G
输出数据	输出电平	TTL电平
	输出协议	NMEA0183标准协议 (可设置指定输出语句)
	更新频率	1-10 Hz (默认1Hz)
物理特性	外形尺寸	16.2 x 12.2 x 2.4 mm
	重量	1.01克
电源	电源	3.3VDC ±5%
	备份电压	1.8~3.6VDC
	耗电量	约40mA
工作环境	工作温度	-40℃ to 85℃
	储存温度	-40℃ to 85℃

3.NMEA0183协议

NMEA 0183 输出

GGA: 时间、位置、定位类型

GLL: 经度、纬度、UTC 时间

GSA: GPS 接收机操作模式, 定位使用的卫星, DOP 值

GSV: 可见 GPS 卫星信息、仰角、方位角、信噪比 (SNR)

RMC: 时间、日期、位置、速度

VTG: 地面速度信息

标识符	含 义
\$GB	北斗卫星导航系统
\$GP	全球定位系统 (GPS-global positioning system)
\$GN	全球导航卫星系统 (GNSS-global navigation satellite system)
\$GL	GLONASS(格洛纳斯卫星系统)
\$GA	Galileo (伽利略卫星导航系统)

GPS+GLONASS双模样例数据:

\$GNGGA,051325.00,2240.60831,N,11359.87030,E,1,12,0.77,85.6,M,-2.7,M,,*69

\$GNGSA,A,3,13,15,02,29,05,24,21,30,,,,,1.31,0.77,1.06*14

\$GNGSA,A,3,83,69,84,79,85,70,,,,,,1.31,0.77,1.06*14

\$GPGSV,3,1,10,02,48,116,32,05,41,034,35,06,04,128,20,12,00,197,*75

\$GPGSV,3,2,10,13,73,040,33,15,62,242,47,21,09,318,38,24,17,179,42*7E

\$GPGSV,3,3,10,29,48,278,47,30,11,055,32*73

\$GLGSV,3,1,11,68,03,043,,69,38,006,27,70,40,286,18,71,06,247,*6D

\$GLGSV,3,2,11,78,01,050,,79,09,086,16,80,05,144,,83,30,160,28*68

\$GLGSV,3,3,11,84,84,258,32,85,30,331,27,,,37*65

\$GNGLL,2240.60831,N,11359.87030,E,051325.00,A,A*7C

\$GNRMC,051325.00,A,2240.60831,N,11359.87030,E,0.009,,231018,,,A*65

\$GNVTG,,T,,M,0.009,N,0.018,K,A*3D

3.1 GGA

样例数据: \$GNGGA,051325.00,2240.60831,N,11359.87030,E,1,12,0.77,85.6,M,-2.7,M,,*69

名称	样例	单位	描述
消息 ID	\$GNGGA		GGA 协议头
UTC 时间	051325.00		hhmmss.ss
纬度	2240.60831		ddmm.mmmmm
N/S 指示	N		N=北, S=南
经度	11359.87030		dddmm.mmmmm
EW 指示	E		W=西, E=东
定位指示	1		0:未定位 1:SPS 模式, 定位有效 2:差分, SPS 模式, 定位有效 3:PPS 模式, 定位有效
卫星数目	12		范围 0 到 12
HDOP	0.77		水平精度
MSL 幅度	85.6	米	平均海平面高度
单位	M	米	单位: 米
大地	-2.7	米	平均海平面
单位	M		单位: 米
差分时间		秒	当没有 DGPS 时, 无效
差分 ID			当没有 DGPS 时, 无效
校验和	*40		\$和*之间所有字符ASCII码的校验和
<CR><LF>			消息结束

3.2 GSA

样例数据: \$GNGSA,A,3,13,15,02,29,05,24,21,30,,,,,1.31,0.77,1.06*14

\$GNGSA,A,3,83,69,84,79,85,70,,,,,,1.31,0.77,1.06*14

名称	样例	单位	描述
消息 ID	\$GNGSA		GSA 协议头
模式 1	A		M=手动 (强制操作在 2D 或 3D 模式) A=自动
模式 2	3		1:定位无效 2:2D 定位 3:3D 定位
卫星使用	13		通道 1
卫星使用	15		通道 2
卫星使用	02		通道 3
卫星使用	29		通道 4
卫星使用	05		通道 5
卫星使用	24		通道 6
卫星使用	21		通道 7
卫星使用	30		通道 8
'''	'''	'''	'''
PDOP	1.31		位置精度
HDOP	0.77		水平精度
VDOP	1.06		垂直精度
校验和	*14		\$和*之间所有字符ASCII码的校验和
<CR><LF>			消息结束

3.3 GSV

样例数据:

\$GPGSV,3,1,10,02,48,116,32,05,41,034,35,06,04,128,20,12,00,197,*75

\$GPGSV,3,2,10,13,73,040,33,15,62,242,47,21,09,318,38,24,17,179,42*7E

\$GPGSV,3,3,10,29,48,278,47,30,11,055,32*73

\$GLGSV,3,1,11,68,03,043,,69,38,006,27,70,40,286,18,71,06,247,*6D

\$GLGSV,3,2,11,78,01,050,,79,09,086,16,80,05,144,,83,30,160,28*68

\$GLGSV,3,3,11,84,84,258,32,85,30,331,27,,,,37*65

名称	样例	单位	描述
消息 ID	\$GPGSV		GSV 协议头
消息数目	3		范围 1 到 3
消息编号	1		范围 1 到 3
卫星数目	10		卫星的数目
卫星 ID	02		卫星 ID
仰角	48	度	仰角(范围 0°到 90°)
方位角	116	度	方位角(范围 0°到 359°)
载噪比 (C/No)	32	dBHz	信号强度(范围 0 到 99)没有跟踪时为空
卫星 ID	05		卫星 ID
仰角	41	度	仰角(范围 0°到 90°)
方位角	034	度	方位角(范围 0°到 359°)
载噪比 (C/No)	35	dBHz	信号强度(范围 0 到 99)没有跟踪时为空
卫星 ID	06		卫星 ID
仰角	04	度	仰角(范围 0°到 90°)
方位角	128	度	方位角(范围 0°到 359°)
载噪比 (C/No)	20	dBHz	信号强度(范围 0 到 99)没有跟踪时为空
卫星 ID	12		卫星 ID
仰角	00	度	仰角(范围 0°到 90°)
方位角	197	度	方位角(范围 0°到 359°)
载噪比 (C/No)		dBHz	信号强度(范围 0 到 99)没有跟踪时为空
'''	'''	'''	'''
校验和	*75		\$的*之间所有字符 ASCII 码的校验和
<CR> <LF>			消息结束

3.4 GLL

样例数据: \$GNGLL,2240.60831,N,11359.87030,E,051325.00,A,A*7C

名称	样例	单位	描述
消息 ID	\$GNGLL		GLL 协议头
纬度	2240.60831		ddmm.mmmmm
N/S 指示	N		N=北, S=南
经度	11359.87030		dddmm.mmmmm
E/W 指示	E		W=西, E=东
UTC 时间	051325.00		hhmmss.ss
状态	A		A=数据有效; V=数据无效
模式指示	A		A=自主定位, D=差分, E=估算, N=数据无效
校验和	*7C		\$不*之间所有字符ASCII码的校验和
<CR><LF>			消息结束

3.5 RMC

样例数据: \$GNRMC,051325.00,A,2240.60831,N,11359.87030,E,0.009,,231018,,,A*65

名称	样例	单位	描述
消息 ID	\$GNRMC		RMC 协议头
UTC 时间	051325.00		hhmmss.ss
状态	A		A=数据有效; V=数据无效
纬度	2240.60831		ddmm.mmmmm
N/S 指示	N		N=北, S=南
经度	11359.87030		dddmm.mmmmm
E/W 指示	E		W=西, E=东
地面速度	0.009	Knots (节)	地面速度
方位		度	地面航线
日期	231018		日,月,年的格式日期
磁变量			磁场变化值 (空白-丌支持)
模式指示	A		A=自主定位, D=差分, E=估算, N=数据无效
校验和	*65		\$和*之间所有字符 ASCII 码的校验和
<CR> <LF>			消息结束

3.6 VTG

样例数据: \$GNVTG,,T,,M,0.009,N,0.018,K,A*3D

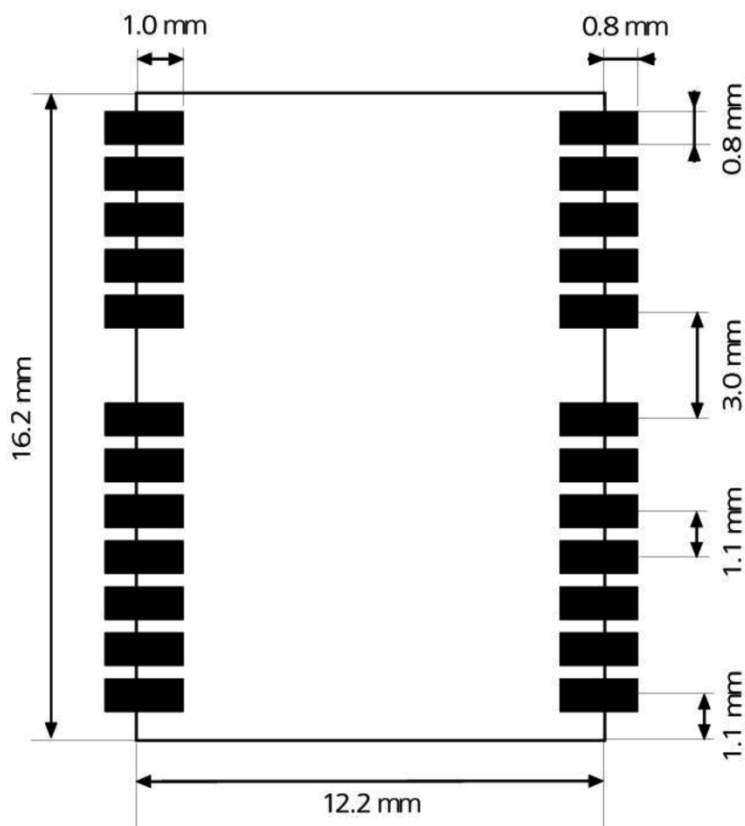
名称	样例	单位	描述
消息 ID	\$GNVTG		VTG 协议头
运动角度		度	000-359 (前导位数不足则补0)
参考	T		真北参照系
运动角度		度	000-359 (前导位数不足则补0)
参考	M		磁北参照系
水平运动速度	0.009	Knot (节)	地面速度
单位	N		节
水平运动速度	0.018	公里/小时	前导位数不足则补0
单位	K		K=公里/时, km/h
模式指示	A		A=自主定位, D=差分, E=估算, N=数据无效
校验和	*3D		\$和*之间所有字符 ASCII 码的校验和
<CR><LF>			消息结束

4. 模块管脚分配

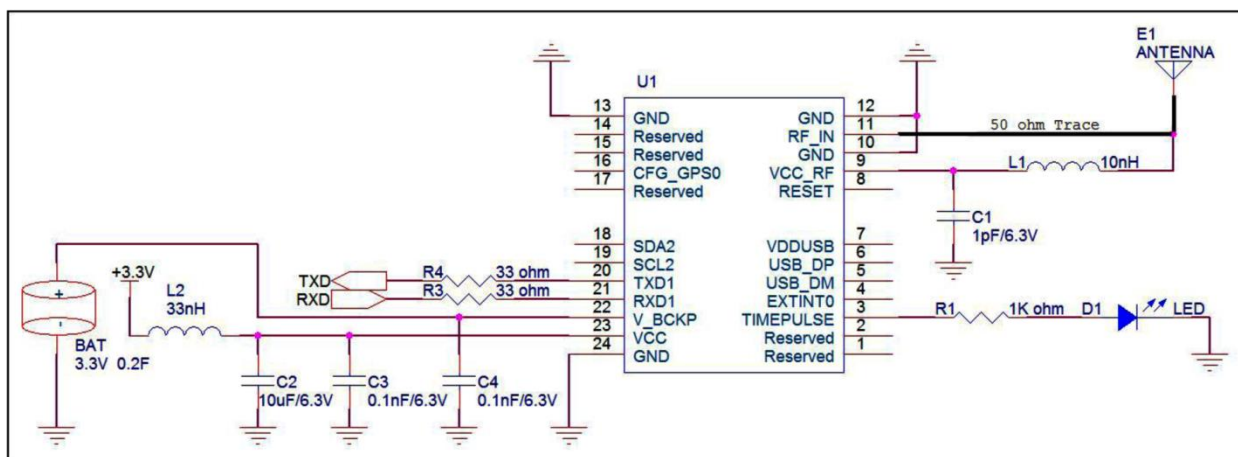
13	GND	GND	12
14	Reserved	RF_IN	11
15	Reserved	GND	10
16	CFG_GPS0	VCC_RF	9
17	Reserved	RESET	8
18	SDA2	VDDUSB	7
19	SCL2	USB_DP	6
20	TxD1	USB_DM	5
21	RxD1	EXTINT0	4
22	V_BCKP	TIMEPULSE	3
23	VCC	Reserved	2
24	GND	Reserved	1

Pin NO.	PinName	I/O	Description	Remark
1	Reserved	-	Reserved	Leave open.
2	Reserved	I/O	SPI Select	Leave open if not used.
3	TIMEPULSE	O	Timepulse Signal	Configurable Timepulse signal
4	EXTINT0	I	External Interrupt	Leave open if not used.
5	USB_DM	I/O	NC	NC
6	USB_DP	I/O	NC	NC
7	VDDUSB	I	NC	NC
8	RESET	I	Reserved	Leave open. Can be used as a RESET_N input.
9	VCC_RF	O	Output Voltage RF section	Pins 8 and 9 must be connected together. VCC_RF can also be used to power an external active antenna.
10	GND	I	Ground	GND
11	RF_IN	I	GPS signal input from antenna	50Ω@1.57542GHz, DC block inside
12	GND	I	Ground	GND
13	GND	I	Ground	GND
14	Reserved	I	Reserved	Leave open
15	Reserved	I	Reserved	Leave open
16	CFG_GPS0	I/O	Config. Pin /SPI SCK	Leave open if not used.
17	Reserved	I	Reserved	Leave open
18	SDA2	I/O	DDC Pins	DDC Data. Leave open, if not used.
19	SCL2	I/O	DDC Pins	DDC Clock. Leave open, if not used.
20	TxD1	O	Serial Port 1	Leave open if not used
21	RxD1	I	Serial Port 1	Leave open if not used
22	V_BCKP	I	Backup voltage supply	Operating range: 2.0V to 4.2V
23	VCC	I	Supply Voltage	Operating range: 3.0V to 4.2V
24	GND	I	Ground	GND

5.模块焊盘尺寸

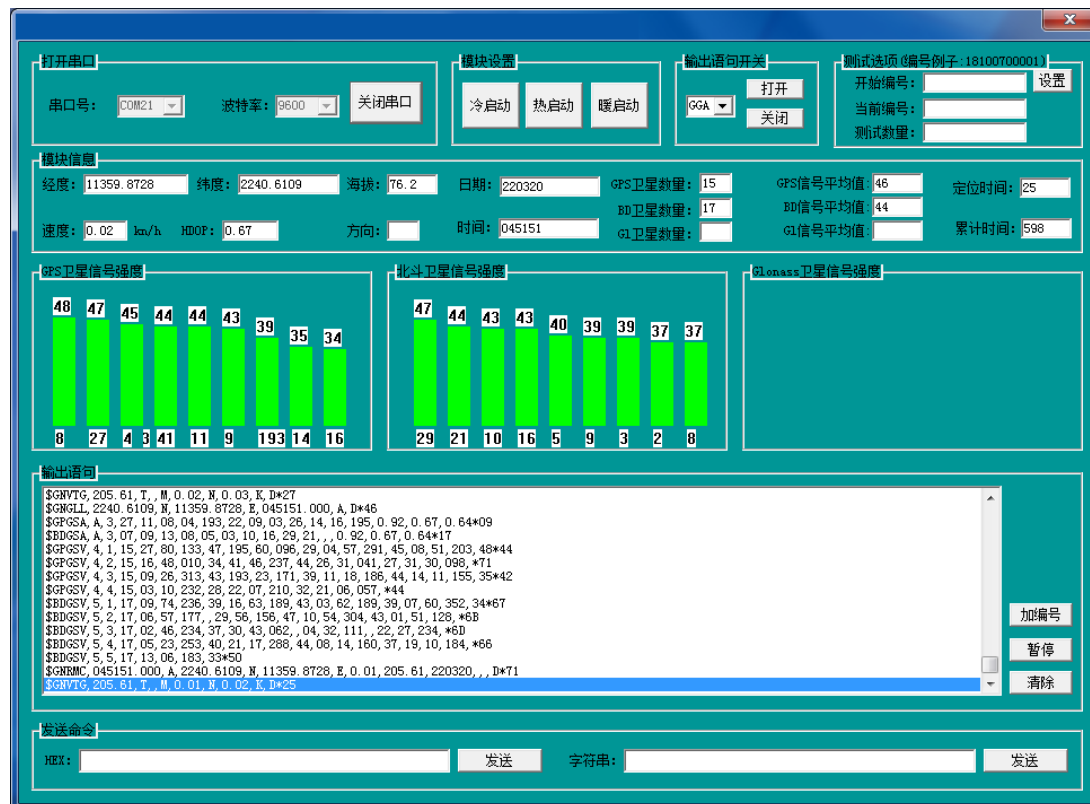


6.推荐应用电路

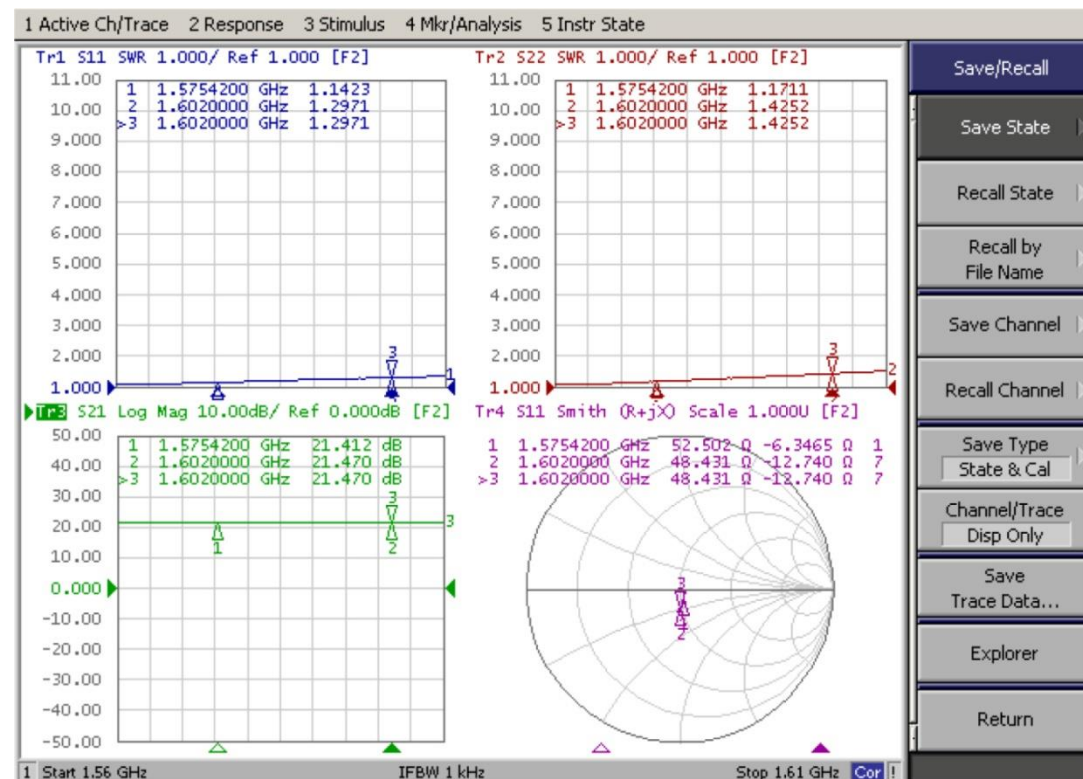


7. 模块信号测试图和模块 RF 射频图

模块信号测试图:

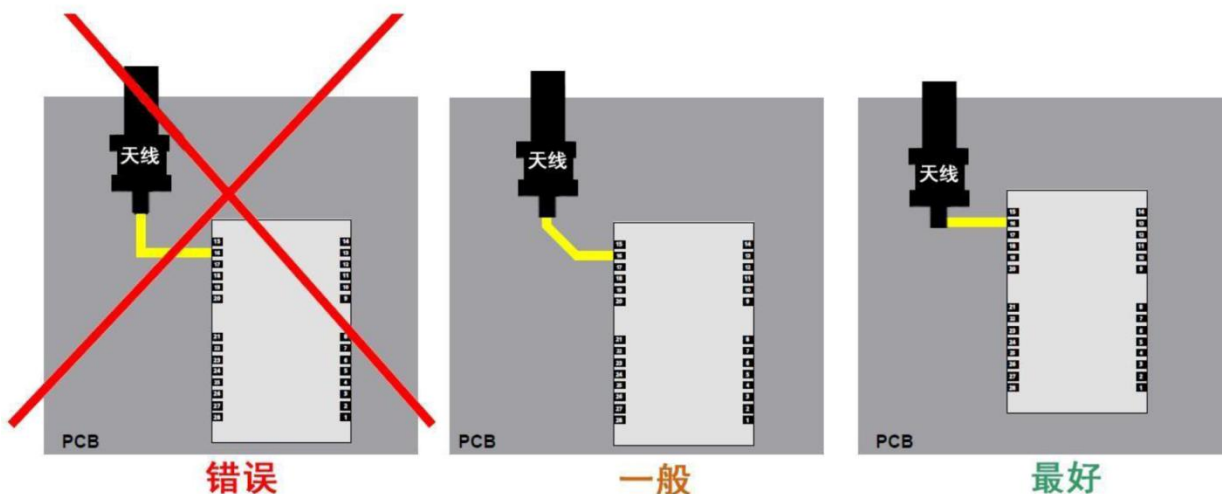
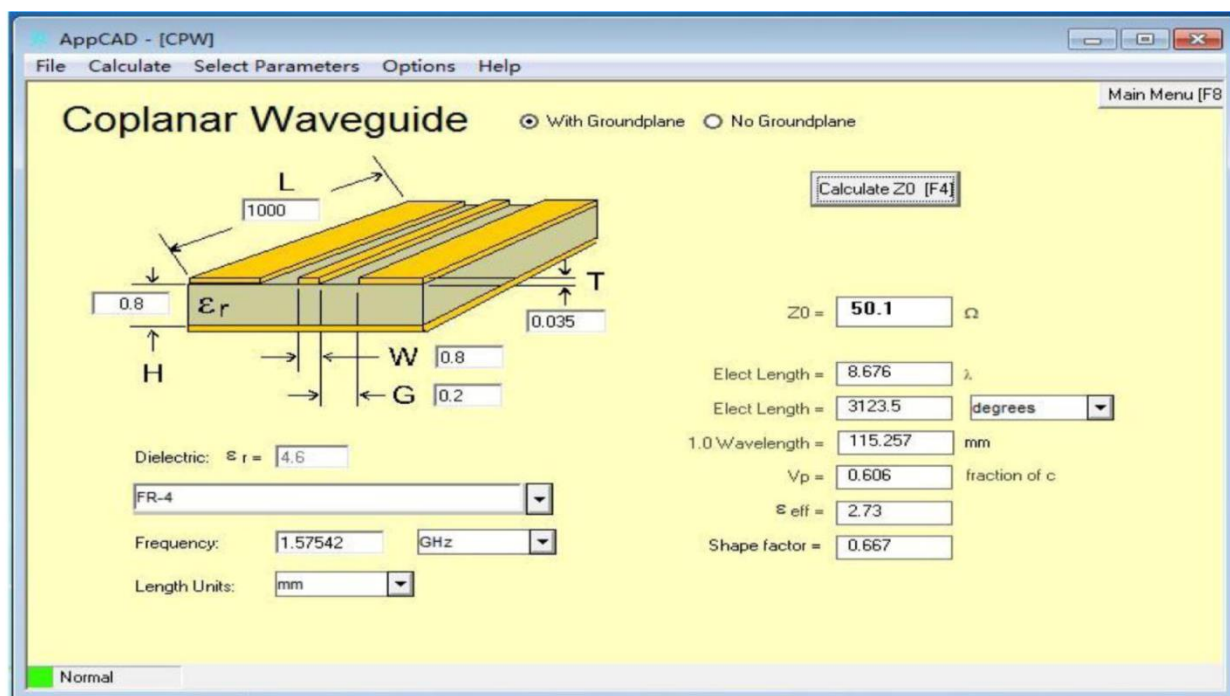


模块 RF 射频图:



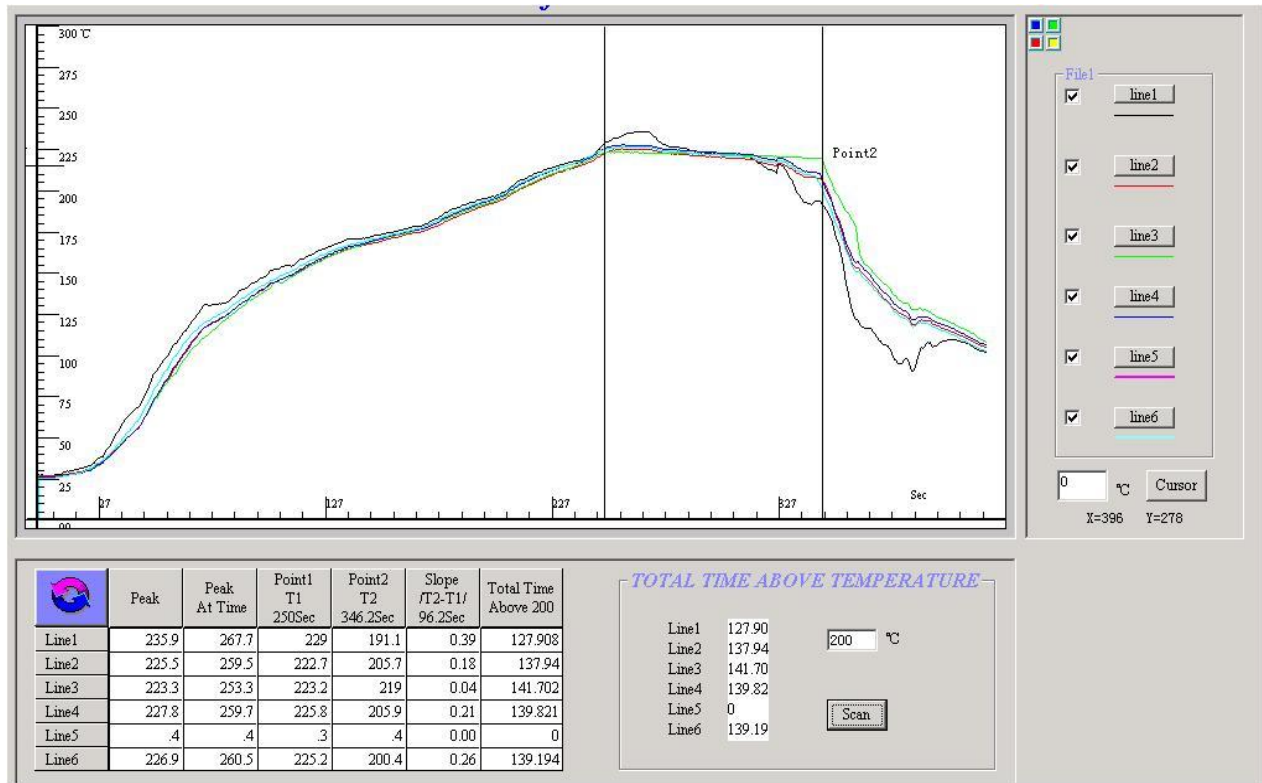
8. 模块设计注意事项

为了能够让 GPS 模块发挥最高性能, PCB 的布局至关重要。模块 RF 脚的微带线至天线的连接点或者天线座必须尽可能短。尽量在 2.5CM 以内,微带线中 需要预留 T 型电路, 预备用于阻抗及劣波匹配调试, 微带线周围用完整 GND 包裹, 为了减少信号反射, 应避免尖角 90 度的布线, 直线和圆形布线是最理想方式, 45 度的布线优先于 90 度布线。微带线部分 PCB 底层需要铺完整的铜, 并且不可以走其它线路。微带线需要做 50Ω阻抗, 并需要避免太近的走其它线路, 防止干扰进入非常敏感的 RF 部分。



9.SMT 贴片温度曲线图

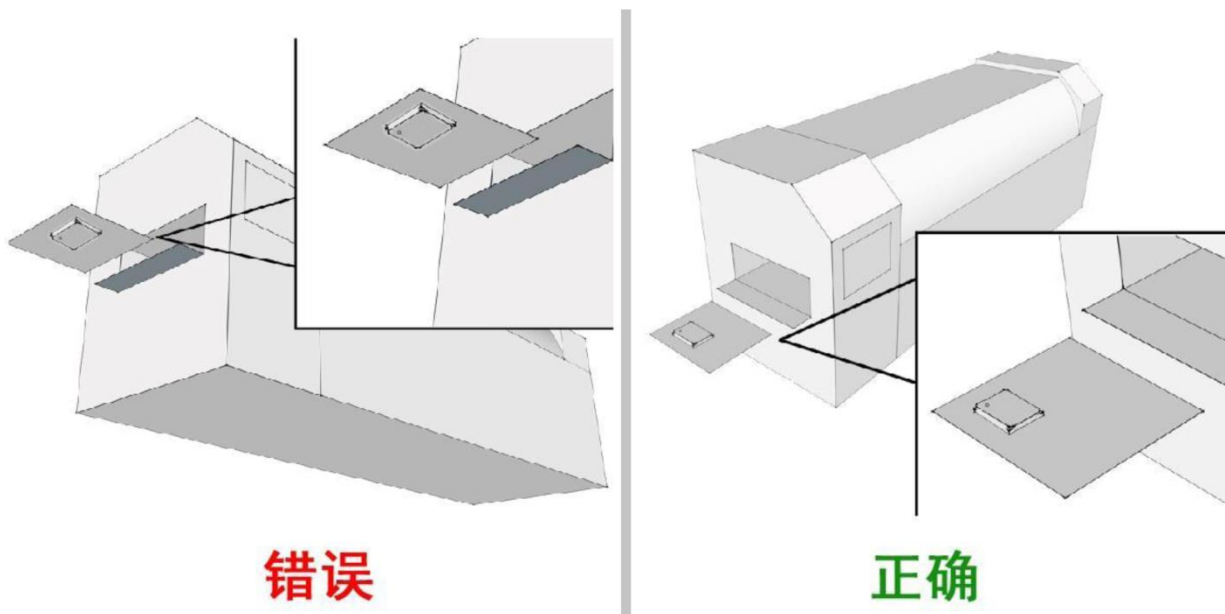
目录
CONTENTS



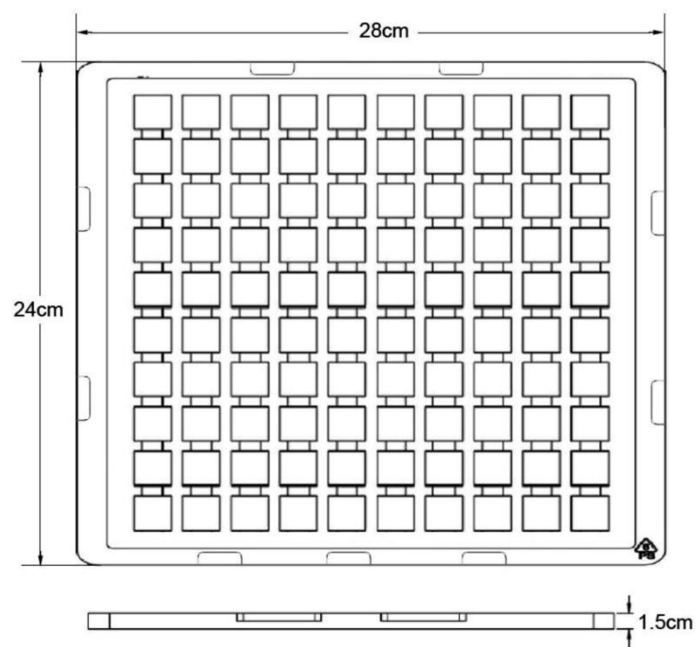
10. SMT 贴片注意事项

在回流焊过程中的其他注意事项警示：

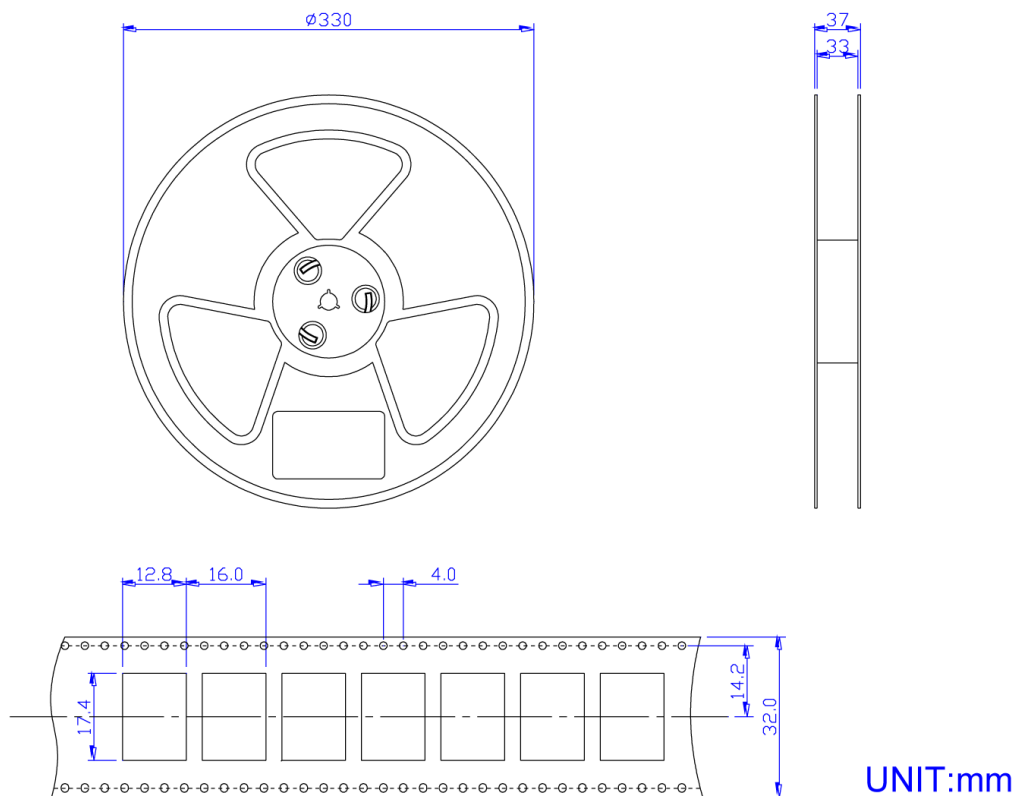
1. 模块前必须经历的 SMT 回流焊工艺预焙。
2. 锡膏的使用应遵循 “先入先出” 的原则。打开焊膏需要被监控和记录及时。
3. 温度和湿度必须在 SMT 生产线和存储区域进行控制。23°C 的温度， $60 \pm 5\%RH$ 的湿度建议。
4. 当执行焊膏印刷，请注意如果焊膏的量是过量的或不足，因为这两个条件可能导致诸如电不足，空焊料等缺陷。
5. 确保真空的喉舌是能够承受的 GPS 模块重量，以防止在加载过程中的位置移动。
6. 前 PCBA 正在经历回流焊过程中，运营商应该通过视力检查，看是否有位置偏移模块。
7. 回流温度及其分布数据必须 SMT 工艺之前进行测量和匹配 IPQC 设置的级别和指引。
8. 如果 SMT 保护线运行的双面过程 PCBA，请在第二遍中处理 GPS 模块，才避免了 GPS 模块的重复回流风险。



11.包装说明



托盘包装,每托盘是100PCS



编带包装 每卷1000PCS