



**威尔健科技**  
WEIKENG

**WKG0254T00Y01**

**用户手册**

## 声明

本手册中所有模块数据均来源于深圳市威尔健科技发展有限公司实验室测试结果，仅供使用参考，并不代表实际结果，且深圳市威尔健科技发展有限公司不对本手册中的任何数据、内容陈述等信息的操作、使用（包括但不限于因使用本手册信息而导致的任何侵权风险和法律责任等）承担任何保证责任；

深圳市威尔健科技发展有限公司有权根据产品版本及实际情况的变化对手册内容进行任何修改和补充，且无需另行通知；

本手册中所提及的商标名称、商标、注册商标等知识产权均归各自权利人所有，未经权利人授权任何人不得擅自冒用；

本手册最终解释权归深圳市威尔健科技发展有限公司所有。

## 修订历史

版本	修改内容	修订者	日期
V1.0	首次发布	喻志明	2023/03

## 目录

一、功能描述 .....	5
(一)、简述 .....	5
(二)、主要特征 .....	5
(三)、应用 .....	5
(四)、辅助 GNSS .....	6
(五)、输出协议 .....	6
(六)、性能指标 .....	6
二、产品描述 .....	7
(一)、模块外观 .....	7
(二)、尺寸图(mm) .....	8
(三)、引脚说明 .....	8
三、电器性能 .....	9
(一)、极限参数 .....	9
(二)、运行参数 .....	9
四、NMEA 协议 .....	10
(一)、NMEA 协议特征 .....	10
(二)、NMEA 协议框架 .....	10
(三)、NMEA 协议标识 .....	10
(四)、支持的字段 .....	11
1、GGA .....	12
2、GLL .....	13
3、GSA .....	14
4、GSV .....	15
5、RMC .....	16
6、VTG .....	17
7、ZDA .....	18
8、TXT .....	19
9、ANT .....	20
10、DHV .....	21
11、GST .....	22
五、NMEA 自定义消息 .....	23
六、联系我们 .....	23

# 一、功能描述

## （一）、简述

WKG0254T00Y01 是一款高性能低功耗的 BDS/GNSS 导航定位模组，该模组内载中科微第五代低功耗 AT6558R-5N32 SOC 芯片，该芯片片上集成射频前端，数字基带处理器，32 位的 RISC CPU，电源管理功能。

WKG0254T00Y01 支持多种卫星导航系统，包括中国的 BDS(北斗卫星导航系统)，美国的 GPS，俄罗斯的 GLONASS，日本的 QZSS 以及卫星增强系统 SBAS (WAAS, EGNOS, GAGAN, MSAS)，包含 32 个跟踪通道，可以同时接收六个卫星导航系统的 GNSS 信号，并且实现联合定位导航。

WKG0254T00Y01 具有高灵敏度、低功耗、低成本等优势，适用于车载导航、手持定位、汽车后视镜等等。

## （二）、主要特征

- WKG0254T00Y01 支持 BDS/GPS 卫星导航系统单系统定位也可支持多系统联合定位（可定位 BDS/GPS/GLONASS 任意单系统版本或多系统组合版本）；
- 支持 A-GNSS 实现快速冷启动和弱信号快速定位；
- 冷启动捕获灵敏度：-148dBm；
- 热启动捕获灵敏度：-156dBm；
- 重捕获灵敏度：-160dBm；
- 跟踪灵敏度：-162dBm；
- 定位精度：2.5 米（CEP50）；
- 首次定位时间：≤32 秒；
- 低功耗：连续运行 30mA@5V；
- 板载高性能 25x25x4mm 高性能陶瓷；
- 内建 LNA；
- 板载法拉电容可实现快速热启（<1s 热启）；
- 标准 NMEA-0183 协议输出。

## （三）、应用

- 汽车后视镜；
- 手持设备；
- 船舶/汽车导航；
- 定位追踪服务；
- 便携式设备。

## （四）、AGNSS

WKG0254T00Y01 模块支持 AGNSS 功能，该功能可以为接收机提供定位必需的辅助信息，比如电文，粗略位置和时间。无论是在强信号还是弱信号环境，这些信息可以显著缩短首次定位时间。

## （五）、输出协议

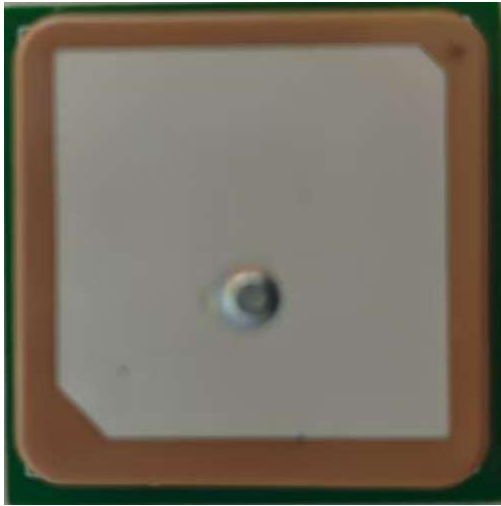
WKG0254T00Y01 模块通过 UART 作为主要输出通道，遵循通用协议 NMEA0183 的协议格式输出。

## （六）、性能指标

指标	技术参数
信号接收	BDS/GPS/GLONASS/并行接收和联合定位
支持频段	BDS:B1I GPS:L1 GLONASS:L1
冷启动 TTFF	<32s
热启动 TTFF	<1s
重捕获 TTFF	<1s
冷启动捕获灵敏度	-148dBm
热启动捕获灵敏度	-156dBm
重捕获灵敏度	-160dBm
跟踪灵敏度	-162dBm
定位精度	<2.5m (CEP50)
测速精度	<0.1m/s (1 $\sigma$ )
定位更新率	1Hz (默认) 最大 10Hz
串口特性	波特率: 4800bps-115200bps, 默认 9600bps, 8 数据位, 无校验位, 1 停止位
串口协议	NMEA0183
电源供电	3.3V - 5.5V
典型功耗	~30mA @5V
工作温度	-40 $^{\circ}$ C to +85 $^{\circ}$ C
存储温度	-40 $^{\circ}$ C to +85 $^{\circ}$ C
尺寸	28x28x7mm

## 二、产品描述

### （一）、模块外观



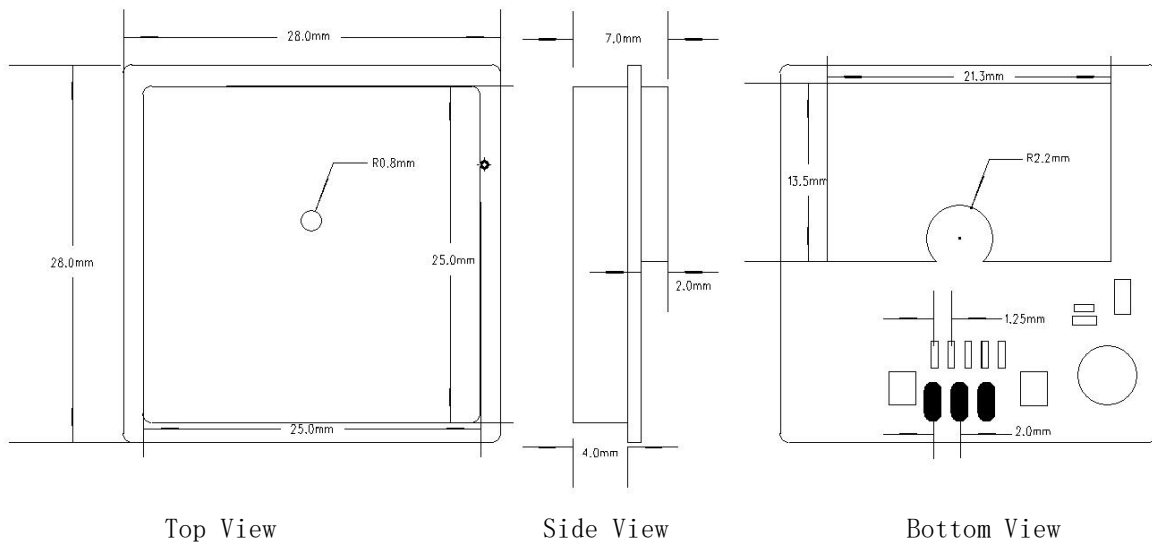
正面



背面

- 模块正面为 25x25x4mm 陶瓷天线；
- 模块背面有一块 21.3x13.5x2mm 屏蔽罩；
- 背面有一颗为模块内部芯片提供备份电流的法拉电容，保证芯片热启快速定位；
- 背面有一 PPS 指示灯，定位成功后指示灯闪烁；
- 背面有 5PIN 1.25mm 端子（引脚依次排列：GND、TX、RX、5V、PPS），且兼容 4PIN 1.25mm 端子（不带 PPS），以及 5PIN 焊线焊盘（引脚依次排列：GND、TX、RX、5V、GND）。

## (二)、尺寸图(mm)



- 模块尺寸为 28x28x7mm (PCB:1mm 屏蔽罩:2mm 陶瓷天线:4mm)；
- 端子焊盘间距为 1.25mm；
- 焊线焊盘间距为 2.0mm；
- 陶瓷天线尺寸为 25x25x4mm；
- 屏蔽罩尺寸为 21.3x13.5x2mm；
- 屏蔽罩开口尺寸为半径 2.2mm。

## (三)、引脚说明

引脚	类型	功能
5V	P	电源供电, 3.3-5.5V
TX	IO	UART/TTL 输出脚
RT	IO	UART/TTL 输入脚
PPS	IO	时间标准脉冲输出
GND	P	公共端

## 三、电器性能

### (一)、极限参数

参数	符号	最小值	最大值	单位
供电电压	VDD	-0.3	5.5	V
数字引脚电压	Tx/Rx/PPS	-0.3	4.1	V
最大可承受 ESD	VESD(HBM)	-	2000	V

### (二)、运行参数

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位
供电电压	VDD	3.3	5	5.5	V
输入引脚	Vil	-0.3	-	0.6	V
	Vih	2.7	-	3.6	V
输出引脚	Vol (io=-12mA)	-	-	0.4	V
	Voh (io=12mA)	2.8	-	3.3	V
天线保护电流 (自动)	Iant short	45	50	65	mA
工作平均电流	Io @VDD=5V	-	30	-	mA
工作温度	Temp	-40	-	85	° C

## 四、NMEA 协议

### (一)、NMEA 协议特征

WKG0254T00Y01 遵循国际标准协议 NMEA0183, 以及自定义的二进制协议, NMEA0183 协议输入模块解析到的协议, 如 经纬度 时间等, 自定义的二进制协议用于对模块进行配置, 例如更新速度 (1Hz - 10Hz) 波特率 (默认 9600) 等等。

数据以串行异步方式传送。第 1 位为起始位, 其后是数据位。数据位遵循最低有效位优先的规则; 数据传送方式:

起始位	D0	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7	停止位
-----	----	----	----	----	----	----	----	----	-----

数据传送所用参数:

波特率 (bps)	支持 4800、9600、19200、38400、57600、115200
数据位	8 位
停止位	1 位
校验位	无

### (二)、NMEA 协议框架

NMEA 协议框架				
	校验和的计算范围			
\$	<地址>	{, <数值>}	*<校验和>	<CR><LF>
起始符	地址段	数据段	校验和段	结束序列
每条语句都是以 '\$' 开始	分为两部分: 发送器标识符和语句类型	以 '□' 开始, 后面的数值长度是可变的, 也有是定长的	对 '\$' 和 '*' 之间的数据 (不包含) 按字节进行异或运算的结果, 用十六进制数表示	每条语句都是以 '<CR><LF>' 结束

### (三)、NMEA 协议标识

NMEA 通过发送不同的系统标识已区分不同的 GNSS 模式, 如下:

发送器	标识
北斗导航卫星 (BDS)	BD
全球定位系统 (GPS SBAS QZSS)	GP
全球导航卫星系统 (GLONASS)	GL
全球导航卫星系统 (GNSS)	GN
自定义信息	P

## （四）、支持的字段

WKG0254T00Y01 支持如下字段，其中如果多系统进行结算将以 GN 做标识符，否则只单系统做标识符。

NMEA 消息概述如下：

消息名	Class/ID	描述
NMEA 标准消息		标准消息
GGA	0x4E 0x00	接收机定位数据
GLL	0x4E 0x01	地理位置——纬度/经度
GSA	0x4E 0x02	精度因子（DOP）与有效卫星
GSV	0x4E 0x03	可见卫星
RMC	0x4E 0x04	推荐的最少专用导航数据
VTG	0x4E 0x05	对地速度与航向
GST	0x4E 0x07	接收机伪距误差的统计信息
ZDA	0x4E 0x08	时间与日期
ANT	0x4E 0x11	天线状态
LPS	0x4E 0x12	卫星系统闰秒修正信息
DHV	0x4E 0x13	接收机速度信息
UTC	0x4E 0x16	接收机状态，闰秒修正简化信息
NMEA 自定义消息		自定义消息
CAS00	-	保存配置信息
CAS01	-	通信协议及串口配置信息
CAS02	-	设置定位更新率
CAS03	-	使能或禁止输出信息及其频率
CAS04	-	设置初始化系统与通道数目
CAS05	-	设置 NMEA 语句的发送器标识符
CAS06	-	查询模块软硬件信息
CAS10	-	启动模式及辅助信息配置
CAS12	-	待机模式控制
CAS20	-	在线升级指令

其中最常用的 RMC, 通过解析 RMC 可以得到经度/纬度、UTC 时间、定位状态等比较有用信息。

其中通过解析 TXT 可得到有用信息厂商、软件/硬件版本、最后更新固件日期、天线状态（开路、连接、短路）。

## 1、GGA

信息	GGA		
描述	接收机时间、位置及定位相关的数据		
类型	输出		
格式	\$--GGA, UTCtime, lat, uLat, lon, uLon, FS, numSv, HDOP, msl, uMsl, sep, uSep, diffAge, diffSta*CS<CR><LF>		
示例	\$GPGGA, 235316.000, 2959.9925, S, 12000.0090, E, 1, 06, 1.21, 62.77, M, 0.00, M, , *7B		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--GGA	字符串	消息 ID, GGA 语句头, ‘--’ 为系统标识
2	UTCtime	hhmmss.sss	当前定位的 UTC 时间
3	lat	ddmm.mmmm	纬度, 前 2 字符表示度, 后面的字符表示分
4	uLat	字符	纬度方向: N-北, S-南
5	lon	dddmm.mmmm	经度, 前 3 字符表示度, 后面的字符表示分
6	uLon	字符	经度方向: E-东, W-西
7	FS	数值	指示当前定位质量 (备注[1]), 该字段不应为空
8	numSv	数值	用于定位的卫星数目, 00~24
9	HDOP	数值	水平精度因子 (HDOP)
10	msl	数值	海拔高度, 即接收机天线相对于大地水准面的高度
11	uMsl	字符	高度单位, 米, 固定字符 M
12	sep	数值	参考椭球面与大地水准面之间的距离, “-” 表示大地水准面低于参考椭球面
13	uSep	字符	高度单位, 米, 固定字符 M
14	diffAge	数值	差分修正的数据龄期, 未使用 DGPS 时该域为空
15	diffSta	数值	差分参考站的 ID
16	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
17	<CR><LF>	字符	回车与换行符
备注[1] 定位质量标志			
定位质量标志		描述	
0		定位不可用或无效	
1		SPS 定位模式, 定位有效	
6		估算模式 (航位推算) (仅 NMEA 2.3 及以上版本有效)	

## 2、GLL

信息	GLL		
描述	纬度、经度、定位时间与定位状态等信息		
类型	输出		
格式	\$--GLL, lat, uLat, lon, uLon, UTCtime, valid, mode*CS<CR><LF>		
示例	\$GPGLL, 2959.9925, S, 12000.0090, E, 235316.000, A, A*4E		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--GLL	字符串	消息 ID, GLL 语句头, ‘--’ 为系统标识
2	lat	ddmm. mmmm	纬度, 前 2 字符表示度, 后面的字符表示分
3	uLat	字符	纬度方向: N-北, S-南
4	lon	dddmm. mmm m	经度, 前 3 字符表示度, 后面的字符表示分
5	uLon	字符	经度方向: E-东, W-西
6	UTCtime	hhmmss. sss	当前定位的 UTC 时间
7	valid	字符	数据有效性 (备注[1])
8	mode	字符	定位模式 (备注[2]) (仅 NMEA 2.3 及以上版本有效)
9	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
10	<CR><LF>	字符	回车与换行符
备注[1] 定位质量标志			
定位质量标志		描述	
A		数据有效	
V		数据无效	
备注[2] 定位模式标志			
定位质量标志		描述	
A		自主模式	
E		估算模式 (航位推算)	
N		数据无效	
D		差分模式	
M		未定位, 但存在外部输入或历史保存的位置	

### 3、GSA

信息	GLL		
描述	用于定位的卫星编号与 DOP 信息。不管是否定位或者是否有可用卫星，都输出 GSA 语句；当接收机处于多系统联合工作时，每个系统的可用卫星对应一条 GSA 语句，每条 GSA 语句都包含根据组合卫星系统得到的 PDOP、HDOP 和 VDOP		
类型	输出		
格式	\$--GSA, smode, FS {, SVID}, PDOP, HDOP, VDOP*CS<CR><LF>		
示例	\$GPGSA, A, 3, 05, 21, 31, 12, 18, 29, , , , , , 2.56, 1.21, 2.25*01		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--GSA	字符串	消息 ID, GSA 语句头, '--' 为系统标识
2	smode	字符	模式切换方式指示 (备注[1])
3	FS	数字	定位状态标志 (备注[2])
4	{, SVID}	数值	用于定位的卫星编号, 该字段共显示 12 颗可用卫星编号, 多于 12 颗时只输出前 12 颗, 不足 12 颗时不足的区域补空
5	PDOP	数值	位置精度因子 (PDOP)
6	HDOP	数值	水平精度因子 (HDOP)
7	VDOP	数值	垂直精度因子 (VDOP)
8	systemId	字符	NMEA 所定义的 GNSS 系统 ID 号 (备注[3]) (仅 NMEA 4.1 及以上版本有效)
9	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
10	<CR><LF>	字符	回车与换行符
备注[1] 定位质量标志			
模式切换方式指示		描述	
M		手动切换。强制为 2D 或者 3D 工作模式	
A		自动切换。接收机自动切换 2D/3D 工作模式	
备注[2] 定位模式标志			
定位质量标志		描述	
1		定位无效	
2		2D 定位	
3		3D 定位	
备注[3] GNSS 系统 ID			
系统 ID		描述	
1		GPS 系统	
2		GLONASS 系统	
4		BDS 系统	

## 4、GSV

信息	GSV		
描述	可见卫星的卫星编号及其仰角、方位角、载噪比等信息。每条 GSV 语句中的 {卫星编号, 仰角, 方位角, 载噪比} 参数组的数量可变, 最多为 4 组, 最少为 0 组		
类型	输出		
格式	\$--GSV, numMsg, msgNo, numSv {, SVID, ele, az, cn0} *CS<CR><LF>		
示例	\$GPGSV, 3, 1, 10, 25, 68, 053, 47, 21, 59, 306, 49, 29, 56, 161, 49, 31, 36, 265, 49*79 \$GPGSV, 3, 2, 10, 12, 29, 048, 49, 05, 22, 123, 49, 18, 13, 000, 49, 01, 00, 000, 49*72 \$GPGSV, 3, 3, 10, 14, 00, 000, 03, 16, 00, 000, 27*7C		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--GSV	字符串	消息 ID, GSV 语句头, ‘--’ 为系统标识
2	numMsg	字符	语句总数。每条 GSV 语句最多输出 4 颗可见卫星信息, 因此, 当该系统可见卫星多于 4 颗时, 将需要多条 GSV 语句
3	msgNo	数字	当前语句编号
4	numSv	数值	可见卫星总数
5	{, SVID, ele, az, cn0}	数值	依次为: 卫星编号; 仰角, 取值范围为 0~90, 单位是度; 方位角, 取值范围为 0~359, 单位是度; 载噪比, 取值范围为 0~99, 单位是 dB-Hz, 如果没有跟踪到当前卫星, 补空
6	signalId	数值	NMEA 所定义的 GNSS 信号 ID (0 代表全部信号) (仅 NMEA 4.1 及以上版本有效)
7	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
8	<CR><LF>	字符	回车与换行符

## 5、RMC

信息	RMC		
描述	推荐的最小定位信息		
类型	输出		
格式	\$--RMC, UTCtime, status, lat, uLat, lon, uLon, spd, cog, date, mv, mvE, mode*CS<C >R><LF>		
示例	\$GPRMC, 235316.000, A, 2959.9925, S, 12000.0090, E, 0.009, 75.020, 020711, ,, A*45		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--RMC	字符串	消息 ID, RMC 语句头, ‘--’ 为系统标识
2	UTCtime	hhmmss.sss	当前定位的 UTC 时间
3	status	字符串	位置有效标志。 V=接收机警告, 数据无效 A=数据有效
4	lat	ddmm.mmmm	纬度, 前 2 字符表示度, 后面的字符表示分
5	uLat	字符	纬度方向: N-北, S-南
6	lon	dddmm.mmmm	经度, 前 3 字符表示度, 后面的字符表示分
7	uLon	字符	经度方向: E-东, W-西
8	spd	数值	对地速度, 单位为节
9	cog	数值	对地真航向, 单位为度
10	date	ddmmyy	日期 (dd 为日, mm 为月, yy 为年)
11	mv	数值	磁偏角, 单位为度。固定为空
12	mvE	字符	磁偏角方向: E-东, W-西。固定为空
13	mode	字符	定位模式标志 (备注[1]) (仅 NMEA 2.3 及以上版本有效)
14	navStatus	字符	导航状态标示符 (V 表示系统不输出导航状态信息) (仅 NMEA 4.1 及以上版本有效)
15	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
16	<CR><LF>	字符	回车与换行符
备注[1]定位模式标志			
定位模式标志	描述		
A	自主模式		
E	估算模式 (航位推算)		
N	数据无效		
D	差分模式		
M	未定位, 但存在外部输入或历史保存的位置		

## 6、VTG

信息	VTG		
描述	对地速度与对地航向信息		
类型	输出		
格式	\$--VTG, cogt, T, cogm, M, sog, N, kph, K, mode*CS<CR><LF>		
示例	\$GPVTG, 75.20, T, , M, 0.009, N, 0.017, K, A*02		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--VTG	字符串	消息 ID, VTG 语句头, ‘--’ 为系统标识
2	cogt	数值	对地真北航向, 单位为度
3	T	字符	真北指示, 固定为 T
4	cogm	数值	对地磁北航向, 单位为度
5	M	字符	磁北指示, 固定为 M
6	sog	数值	对地速度, 单位为节
7	N	字符	速度单位节, 固定为 N
8	kph	数值	对地速度, 单位为千米每小时
9	K	字符	速度单位, 千米每小时, 固定为 K
10	mode	字符	定位模式标志 (备注[1]) (仅 NMEA 2.3 及以上版本有效)
11	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
12	<CR><LF>	字符	回车与换行符
备注[1]定位模式标志			
定位模式标志		描述	
A		自主模式	
E		估算模式 (航位推算)	
N		数据无效	
D		差分模式	
M		未定位, 但存在在外部输入或历史保存的位置	

## 7、ZDA

信息	ZDA		
描述	时间与日期信息		
类型	输出		
格式	\$--ZDA, UTctime, day, month, year, ltzh, ltzn*CS<CR><LF>		
示例	\$GPZDA, 235316.000, 02, 07, 2011, 00, 00*51		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--ZDA	字符串	消息 ID, ZDA 语句头, '--' 为系统标识
2	UTctime	hhmmss.sss	定位时的 UTC 时间
3	day	数值	日, 固定两位数字, 取值范围 01~31
4	month	数值	月, 固定两位数字, 取值范围 01~12
5	year	数值	年, 固定四位数字
6	ltzh	数值	本时区小时, 不支持, 固定为 00
7	ltzn	数值	本时区分分钟, 不支持, 固定为 00
8	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
9	<CR><LF>	字符	回车与换行符

## 8、TXT

信息	TXT		
描述	产品信息		
类型	输出，开机时输出一次		
格式	\$GPTXT, xx, yy, zz, info*hh<CR><LF>		
示例	<p>\$GPTXT, 01, 01, 02, MA=CASIC*27 表示生产厂家名称 (CASIC)</p> <p>\$GPTXT, 01, 01, 02, IC=ATGB03+ATGR201*71 表示芯片或者芯片组的型号 (基带芯片型号 ATGB03, 射频芯片型号 ATGR201)</p> <p>\$GPTXT, 01, 01, 02, SW=URANUS2, V2. 2. 1. 0*1D 表示软件名称及版本号 (软件名称 URANUS2, 版本号 V2. 2. 1. 0)</p> <p>\$GPTXT, 01, 01, 02, TB=2013-06-20, 13:02:49*43 表示代码编译时间 (2013 年 6 月 20 日, 13 时 02 分 49 秒)</p> <p>\$GPTXT, 01, 01, 02, MO=GB*77 表示接收机本次启动的工作模式 (GB 表示 GPS+BDS 的双模模式)</p> <p>\$GPTXT, 01, 01, 02, CI=00000000*7A 表示客户编号 (客户编号为 00000000)</p>		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$GPTXT	字符串	消息 ID, TXT 语句头
2	xx	数值	当前消息的语句总数 01~99, 如果某个消息过长, 需要分为多条信息显示
3	yy	数值	语句编号 01~99
4	zz	数值	文本识别符: 00=错误信息; 01=警告信息; 02=通知信息; 07=用户信息
5	info		文本信息
6	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
7	<CR><LF>	字符	回车与换行符

## 9、ANT

信息	ANT		
描述	天线状态		
类型	输出		
格式	\$GPTXT, xx, yy, zz, info*hh<CR><LF>		
示例	\$GPTXT, 01, 01, 01, ANTENNA OPEN*25 表示天线状态（开路） \$GPTXT, 01, 01, 01, ANTENNA OK*35 表示天线状态（良好） \$GPTXT, 01, 01, 01, ANTENNA SHORT*63 表示天线状态（短路）		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$GPTXT	字符串	消息 ID, TXT 语句头
2	xx	数值	当前消息的语句总数 01~99, 如果某个消息过长, 需要分为多条信息显示
3	yy	数值	语句编号 01~99, 固定为 01
4	zz	数值	文本识别符。固定为 01
5	info		文本信息 ANTENNA OPEN=天线开路 ANTENNA OK=天线良好 ANTENNA SHORT=天线短路
6	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间（不包括\$和*）所有字符的异或结果
7	<CR><LF>	字符	回车与换行符

## 10、DHV

信息	DHV		
描述	接收机速度的详细信息		
类型	输出		
格式	\$--DHV, UTCtime, speed3D, spdX, spdY, spdZ, gdsdp*CS<CR><LF>		
示例	\$GNDHV, 021150.000, 0.03, 0.006, -0.042, -0.026, 0.06*65		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--DHV	字符串	消息 ID, DHV 语句头, ‘--’ 为系统标识
2	UTCtime	hhmmss.sss	当前时刻的 UTC 时间
3	speed3D	数值	接收机三维速度, 单位为 m/s
4	spdX	数值	接收机 ECEF-X 轴方向速度, 单位为 m/s
5	spdY	数值	接收机 ECEF-Y 轴方向速度, 单位为 m/s
6	spdZ	数值	接收机 ECEF-Z 轴方向速度, 单位为 m/s
7	gdsdp	数值	接收机水平地面方向速度, 单位为 m/s
8	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
9	<CR><LF>	字符	回车与换行符

## 11、GST

信息	GST		
描述	接收机伪距的测量精度详细信息		
类型	输出		
格式	\$--GST, UTCtime, RMS, stdDevMaj, stdfDevMin, orientation, stdLat, stdLon, stdAlt* CS<CR><LF>		
示例	\$BDGST, 081409.000, 0.5, , , , 0.2, 0.1, 0.4*5E		
参数说明			
字段	名称	格式	参数说明
1	\$--GST	字符串	消息 ID, DHV 语句头, ‘--’ 为系统标识
2	UTCtime	hhmmss.sss	当前时刻的 UTC 时间
3	RMS	数值	定位过程中接收机伪距误差标准差的标准差, 单位米
4	stdDevMaj	数值	接收机椭圆半长轴方向的位置标准差, 不支持
5	stdfDevMin	数值	接收机椭圆半短轴方向的位置标准差, 不支持
6	orientation	数值	接收机椭圆半长轴方向的朝向, 不支持
7	stdLat	数值	接收机纬度向误差的标准差, 单位米
8	stdLon	数值	接收机经度向误差的标准差, 单位米
9	stdAlt	数值	接收机高度向误差的标准差, 单位米
10	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
11	<CR><LF>	字符	回车与换行符

## 五、NMEA 自定义消息

该部分请参考手册《CASIC 多模卫星导航接收机协议规范 V4.2.0.3.pdf》。

## 六、联系我们

公司：深圳市威尔健科技发展有限公司

T E L : 13602688458 (曾先生)

mail : [sales@weikengtech.com](mailto:sales@weikengtech.com)

电话：0755-83290418

地址：深圳市龙华区清祥路 1 号宝能科技园 9 栋 A 座 11 楼



## 七、参考文献

《AT6558R 芯片手册》

《CASIC 多模卫星导航接收机协议规范 V4.2.0.3.pdf》