

北斗定位模块

TAU804M 系列

数据手册

V1.3

免责声明

本文档提供有关深圳华大北斗科技股份有限公司（以下简称“华大北斗”）的产品信息，以支持客户使用华大北斗产品进行产品设计开发与产品应用。在使用本文档前，请您务必仔细阅读并透彻理解本声明。您使用本文档的行为将被视为对本声明全部内容的认可和接受。在法律允许的范围内，华大北斗对本文档所包含的信息、软件、产品和服务不提供任何相关陈述、担保和承诺。所有此类信息、软件、产品和服务均按“原样”提供，并未附加任何类型的陈述、担保或承诺，包括对于产品适销性、特定用途适用性、所有权和不侵权的所有默示担保和承诺。

华大北斗将在任何情况下，都不对用户或者任何人士承担任何间接的、偶然的、附带的、特殊的、后果性（其中包括其他收入或利润损失）、惩罚性的或惩戒性的损害赔偿责任或受公平或禁令救济（无论是基于违反合同、侵权、疏忽、严格责任或其他）所产生的任何责任或索赔。

本文档及其包含的所有内容为华大北斗所有，受中国法律及适用的国际公约中有关著作权法律的保护。未经明确的书面授权，任何人不得以任何形式复制、转载、改动、散布或以其它方式使用本文档部分或全部内容，违者将被依法追究责任。华大北斗拥有随时修改本文档的权利，本文档内容如有更改，恕不另行通知。

更多产品信息与文档更新，请访问 www.allystar.com。

版权所有©深圳华大北斗科技股份有限公司，2024 年。保留所有权利。

关于此文档

■ 文档基本信息

适用产品	TAU804M 系列
文档类型	数据手册
文档修订版本与日期	V1.3/2024-05
产品信息状态	量产

■ 产品信息状态说明

原型	文档所涉及的产品信息为最初的目标规格，后期会有修订或信息补充。
样机	文档所涉及的产品信息为样机状态的产品规格，后期会有修订或信息补充。
小批量	文档所涉及的产品信息为小批量状态的产品规格，后期会有修订或信息补充。
量产	文档所涉及的产品信息为量产品规格。

目录

1	产品概述	6
1.1	产品简介	6
1.2	产品图片	6
1.3	产品特性	6
1.4	系统框图	7
1.5	性能指标	8
2	引脚定义	9
2.1	引脚定义	9
2.2	引脚说明	10
3	电气特性	11
3.1	极限条件	11
3.2	直流特性	11
3.3	ESD 特性	11
4	功能描述	12
4.1	电源	12
4.2	上电时序	12
4.3	下电时序	12
4.4	天线	13
4.4.1	ANT_BIAS	13
4.5	复位与工作模式控制	14
5	机械规格	15
6	参考设计	16
6.1	参考设计原理图	16
6.2	PCB 封装参考	18
6.3	Layout 注意事项	18

7	安装与校准	19
7.1	安装须知	19
7.2	安装方式	19
7.3	校准与状态查询	19
7.3.1	校准	19
7.3.2	状态查询	20
8	默认消息	21
9	包装与处理	22
9.1	包装	22
9.1.1	包装须知	22
9.1.2	模块包装	22
9.1.3	运输包装	23
9.2	存储	23
9.3	ESD 处理	24
9.3.1	ESD 注意事项	24
9.3.2	ESD 防护措施	24
9.3.3	湿敏等级	24
10	产品标签与订购信息	25
10.1	产品标签	25
10.2	订购信息	25
11	文档修订记录	26

1 产品概述

1.1 产品简介

TAU804M 系列模块是一款基于华大北斗 CYNOSURE III SoC 芯片开发的北斗导航定位专用产品，仅接收北斗导航卫星信号（含北斗二号、北斗三号），不接收 GPS、GLONASS、GALILEO 等卫星信号。

北斗系列定位模块种类丰富，不仅有单频和双频标准精度模块，还有内部集成 3 轴加速度计和 3 轴陀螺仪的惯导模块，同时也支持其他传感器接入，进行多源信息融合，结合北斗定位技术与惯性导航技术，在北斗信号质量较差甚至丢失的环境下，仍能持续输出定位数据，为导航定位应用提供持续准确的定位服务，广泛应用于车载导航、两轮电动车、智能座舱、T-BOX、定位器、物流跟踪等应用。

1.2 产品图片



图 1 TAU804M 系列模块示意图

1.3 产品特性

- 产品配置丰富，可支持 BDS 定位或 BDS+INS 组合导航定位
- 支持北斗二号和北斗三号信号体制
- 支持内置 6D IMU（3 轴加速度计和 3 轴陀螺仪）
- 支持其他传感器接入定制，进行多源融合
- 支持 A-BDS
- 惯性导航支持自由安装模式
- 支持双路串口

表格 1 关键规格

产品型号	类别	接收频点				特性					接口	等级	
	惯导	单频 S/双频 D/三频 T	B1I	B1C	B2a	内置 SAW	内置 LNA	D-GNSS	Oscillator	RTD	UART	工业级	车规级
TAU804M-N1B0		S	●	●		●	●	●	T	●	●	●	
TAU804M-N2B0		D	●	●	●	●	●	●	T	●	●	●	
TAU804M-F1B0	●	S	●	●		●	●	●	T	●	●	●	
TAU804M-F2B0	●	D	●	●	●	●	●	●	T	●	●	●	

T = TCXO

1.4 系统框图

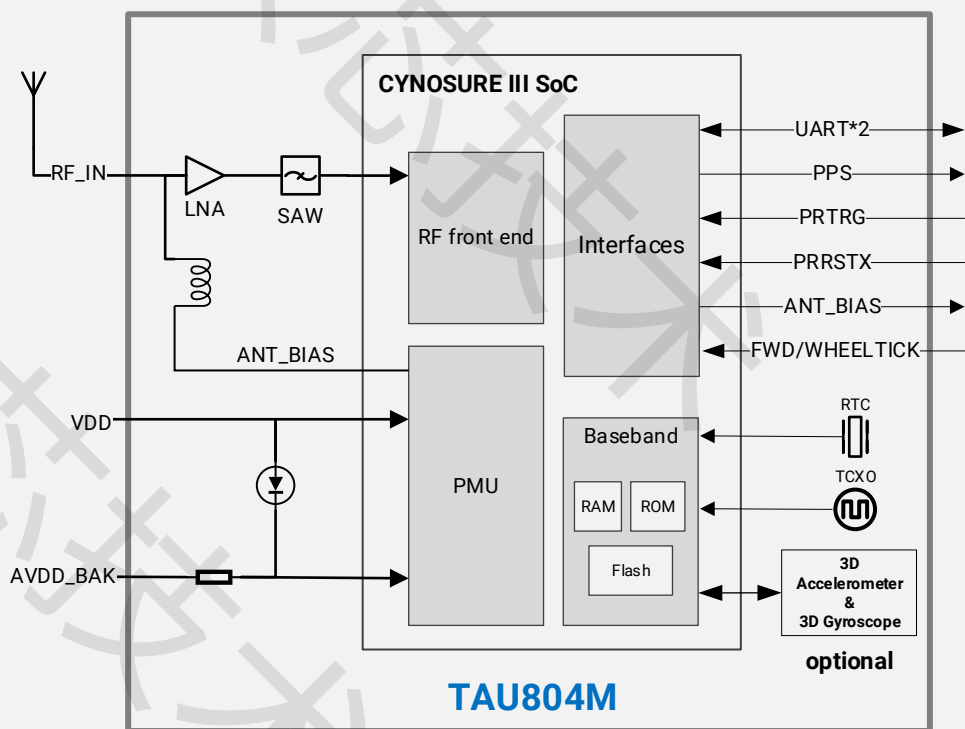


图 2 系统框图

1.5 性能指标

表格 2 性能指标

参数		性能指标			
		TAU804M-N1B0	TAU804M-N2B0	TAU804M-F1B0	TAU804M-F2B0
卫星通道数		总通道数 136 (含追踪通道 40 个)			
北斗卫星接收频点		B1I, B1C	B1I, B1C, B2a	B1I, B1C	B1I, B1C, B2a
位置更新率		MAX 5Hz	MAX 5Hz	1Hz	1Hz
传感器测量信息输出率		--	--	50Hz	50Hz
定位精度	BDS	1.5m CEP	1.2m CEP	1.2m CEP	1.0m CEP
速度和时间精度	BDS	0.1m/s CEP	0.1m/s CEP	0.1m/s CEP	0.1m/s CEP
	1PPS	20ns			
首次定位时间	热启动	1s	1s	1s	1s
	冷启动	32s	32s	30s	30s
灵敏度 ^[1]	冷启动	-144dBm	-144dBm	-141dBm	-141dBm
	热启动	-152dBm	-152dBm	-152dBm	-152dBm
	重捕获	-154dBm	-154dBm	-154dBm	-154dBm
	追踪	-160dBm	-160dBm	-160dBm	-160dBm
工作电压	主电源	3.0V ~ 3.6V			
	I/O	3.0V ~ 3.6V			
	备用电源	1.8V ~ 3.6V			
功耗	捕获	35mA@3.3V	42mA@3.3V	45mA@3.3V	55mA@3.3V
	追踪	34mA@3.3V	39mA@3.3V	43mA@3.3V	48mA@3.3V
	待机	12uA	12uA	12uA	12uA
通讯接口	UART	1	1	2	2
惯导定位误差 ^[2]		--		UDR: ≤行驶距离的 5%	
		--		ADR: ≤行驶距离的 3%	
协议	版本	NMEA 0183 V4.0/4.1: GGA, GSA, GSV, RMC, ZDA, TXT-ANT			
	波特率	115200bps	115200bps	115200bps	115200bps
应用极限	速度	515m/s			
	高度	18,000m			
工作温度		-40℃ ~ +85℃			
存储温度		-40℃ ~ +90℃			
尺寸		12.2mm x 16.0mm x 2.4mm 24 pin 邮票孔			
符合标准		RoHS & REACH & CE			

* [1] 测试时需使用高性能外置 LNA

* [2] 北斗卫星信号丢失持续 120s

2 引脚定义

2.1 引脚定义

13	GND	GND	12
14	ANT_ON	RF_IN	11
15	FWD	GND	10
16	UOUT1	ANT_BIAS	9
17	UIN1	PRRSTX	8
TAU804M			
18	Reserved	Reserved	7
19	Reserved	Reserved	6
20	UOUT0	Reserved	5
21	UIN0	WHEELTICK	4
22	AVDD_BAK	PPS	3
23	VDD	PRTRG	2
24	GND	Reserved	1

图 3 TAU804M 系列引脚分布

2.2 引脚说明

表格 3 引脚定义说明

功能	引脚名称	引脚编号	信号类型	描述
电源	VDD	23	Power	主电源
	GND	10, 12, 13, 24	GND	地
	AVDD_BAK	22	Power	备用电源
天线	RF_IN	11	I	RF 信号接入
	ANT_BIAS	9	O	天线供电, 如未使用, 保持悬空
UART	UOUT0	20	O	UART0 串行数据输出, 如未使用, 保持悬空
	UIN0	21	I	UART0 串行数据输入, 如未使用, 保持悬空
	UOUT1 ^[1]	16	O	UART1 串行数据输出, 如未使用, 保持悬空
	UIN1 ^[1]	17	I	UART1 串行数据输入, 如未使用, 保持悬空
其它	PRTRG	2	I	工作模式选择, 或唤醒信号输入
	PRRSTX	8	I	复位引脚, 低电平有效 请将该引脚连接至主控设备
	PPS	3	O	时间脉冲输出, 如未使用, 保持悬空
	WHEELTICK ^[2]	4	I	车速脉冲输入信号, 如未使用, 保持悬空。
	FWD ^[2]	15	I	车辆前进/后退状态输入信号, 可自动判断前进后退, 如未使用, 保持悬空。
	ANT_ON	14	O	外置天线启用控制, 如未使用, 保持悬空
	Reserved	1, 5, 6, 7, 18, 19	--	预留引脚, 保持悬空

* [1] TAU804M-N1B0/TAU804M-N2B0 默认不支持 UART1, 可定制支持。

* [2] TAU804M-N1B0/TAU804M-N2B0 不支持该接口, 保持悬空。

3 电气特性

3.1 极限条件

使用本产品时，请不要超过相应参数的最大值，以免对模块造成损害影响产品性能。

表格 4 极限条件

符号	参数	最小值	最大值	单位
VDD	主电源电压	-0.5	3.63	V
AVDD_BAK	备用电源电压	-0.5	3.63	V
V _I max	I/O 引脚输入电压	-0.5	3.63	V
T _{env}	工作温度	-40	85	°C
T _{storage}	存储温度	-40	90	°C
T _{solder}	回流焊温度	--	260	°C

3.2 直流特性

表格 5 直流特性

符号	参数	最小值	典型值	最大值	单位	条件
VDD	主电源电压	3.0	3.3	3.6	V	--
AVDD_BAK	备用电源电压	1.8	3.3	3.6	V	--
I _{ANT_BIAS}	ANT_BIAS 输出电流	--	--	35	mA	--
V _{ANT_BIAS}	ANT_BIAS 输出电压	--	VDD-0.2	--	V	--

3.3 ESD 特性

如下是模块主要引脚的静电防护能力，设计相关产品时需要根据产品的应用行业，添加相应的 ESD 防护，以保证产品质量。

测试环境：HBM；湿度 45%；温度 25°C

测试点	接触放电	空气放电
RF_IN	±2kV	±4kV
GND	±2kV	±4kV
其它	±2kV	±4kV

4 功能描述

4.1 电源

TAU804M 系列北斗定位模块有两个电源引脚：主电源 VDD 和备用电源 AVDD_BAK。

为保证模块的定位性能，应尽量控制模块输入电源的纹波，建议使用最大输出电流大于 200mA、PSRR 不低于 70dB 的 LDO 供电。若电源噪声较大，需要在模块电源输入引脚处增加磁珠。

关闭主电源 VDD，仅保留备用电源 AVDD_BAK 供电时，模块将进入待机模式，这时只需极小的电流维持 RTC 时钟和备份 RAM 即可。电源恢复后，导航程序可从备份 RAM 恢复，从而实现热启动或温启动。如果没有连接备用电源，系统将在再次上电时执行冷启动。

注意：如果没有可用的备用电源，请将 AVDD_BAK 引脚连接到 VDD。

4.2 上电时序

不正确的上电时序可能会导致模块产生永久性的损坏，因此请务必按照上电时序要求进行设计，同时为了满足上电时序要求请务必将外部复位引脚（PRRSTX）连接到主控设备。

主电和备电上电时，必须拉低外部复位；备电和主电均达到最小工作电压后，需保持外部复位拉低状态至少 10ms，上电时序如下图所示。

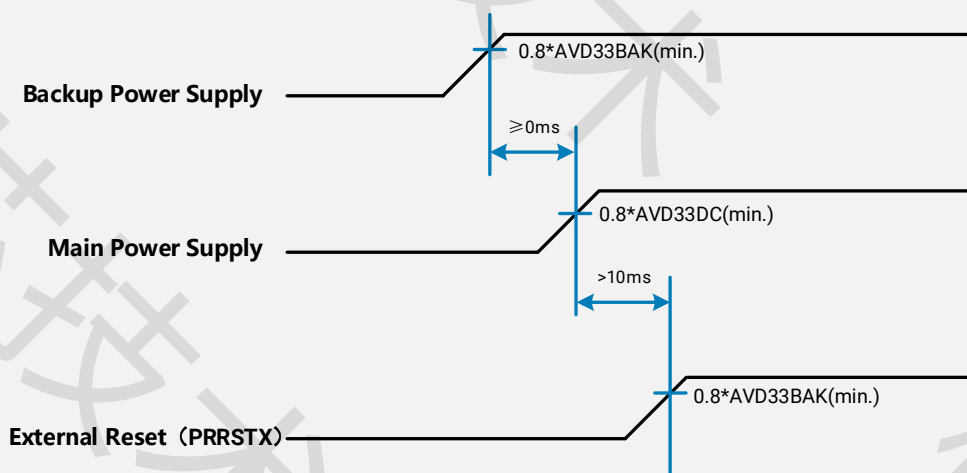


图 4 系统上电时序

4.3 下电时序

在给模块进行断电时，需按如下步骤执行：

1. 发送下电指令 (F1 D9 06 41 05 00 00 00 00 03 4F 64)。
2. 间隔 500ms 后，断开模块电源。请确保主电、备电（若也下电）、IO 电均已降到 0.3V 以下，避免残留电压影响模块下次上电。

注意：每种板卡的电器特性不相同，板卡的电容和负载也不同，导致下电时间差距较大，针对每种板卡需要单独确认。

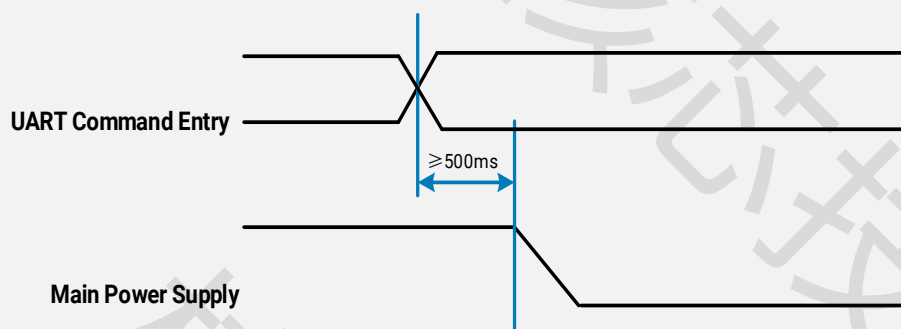


图 5 下电时序

4.4 天线

TAU804M 系列北斗定位模块内置 LNA 和 SAW。使用有源天线时，建议天线增益小于 30dB，且噪声系数低于 1.5dB。

4.4.1 ANT_BIAS

ANT_BIAS 引脚用于给外置有源天线供电（TAU804M 系列模块已内置供电电感，外部无需连接 ANT_BIAS），并提供电流检测功能，对天线状态进行实时检测和保护。

» 天线状态检测

ANT_BIAS 可检测天线的开路、短路及正常三种工作状态，用户可从 NMEA 数据来判断具体状态。

下表为 ANT_BIAS 可检测到的 NMEA 语句显示与状态。

天线状态	信息输出	ANT_BIAS 电流
开路	OPEN	\$GNTXT,01,01,01,ANT_OPEN*40
正常	OK	\$GNTXT,01,01,01,ANT_OK*50
短路	SHORT	\$GNTXT,01,01,01,ANT_SHORT*06

» 天线短路保护

ANT_BIAS 引脚还具有天线短路保护功能。若系统检测到 ANT_BIAS 端口有过大的电流，模块将自动对电流输出进行限流，进而达到保护作用。

4.5 复位与工作模式控制

本北斗定位模块的工作模式由 PRRSTX 和 PRTRG 两个引脚控制，模块正常工作情况下，应保持 PRRSTX 和 PRTRG 为高电平。拉低 PRRSTX 时，模块进入复位状态；PRTRG 单独不起作用，和 PRRSTX 配合可使模块进入 Boot 模式，进行固件升级。请注意：仅 UART0 可用于固件升级，UART1 不可用于固件升级。

用户可通过以下 2 种方式进行模块固件下载：用户模式和 Boot 模式。

- 用户模式下载：通过串口直接升级，无需任何操作，下载完成后，系统自动复位；
- Boot 模式下载：需要 PRTRG 和 PRRSTX 相互配合实现，PRTRG 和 PRRSTX 时序要求如下图所示，进入 Boot 模式后，采用串口升级，串口升级完成后系统无法自动复位，需要再次使用 PRRSTX，使系统进入用户工作模式。

PRRSTX 和 PRTRG 与主控系统 IO 连接时，建议选用带有开漏输出功能的 IO 引脚，并且禁止对此类引脚加上拉电阻和下拉电阻。

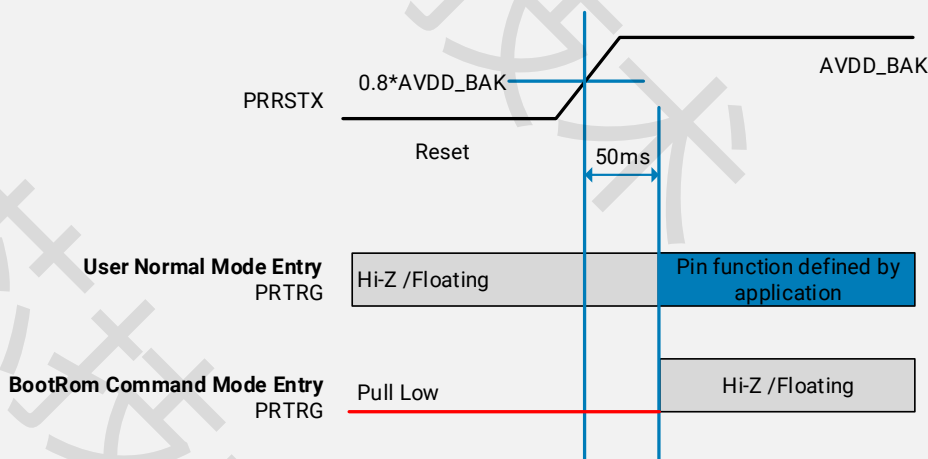


图 6 工作模式切换

参数	符号	引脚	条件	最小值	典型值	最大值	单位
复位输入时间	t_{RSTL}	PRRSTX	正常供电，且振荡器稳定	100	--	--	mS

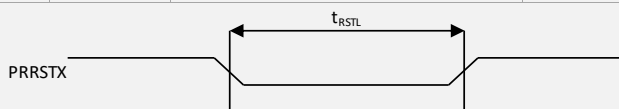


图 7 最短复位时长

5 机械规格

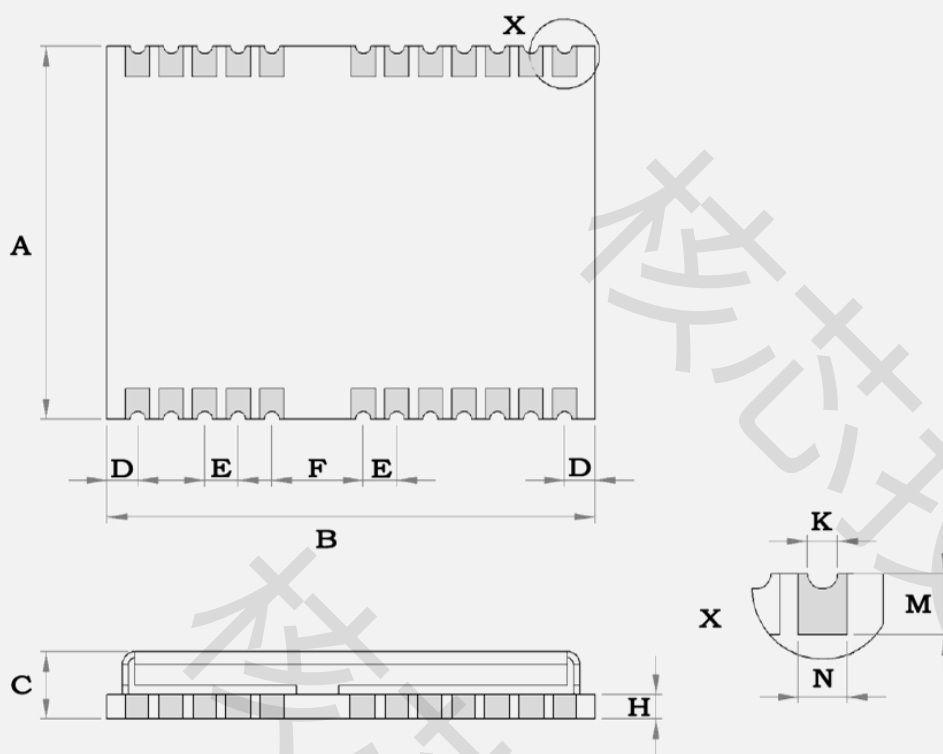


图 8 模块机械尺寸图

表格 6 尺寸

编号	最小值 (毫米)	典型值 (毫米)	最大值 (毫米)
A	12.0	12.2	12.4
B	15.8	16.0	16.2
C	2.2	2.4	2.6
D	0.9	1.0	1.3
E	1.0	1.1	1.2
F	2.9	3.0	3.1
H	--	0.8	--
K	0.4	0.5	0.6
M	0.8	0.9	1.0
N	0.7	0.8	0.9

6 参考设计

6.1 参考设计原理图

TAU804M 系列模块基础参考设计如下,接口详细设计请参考《华大北斗 GNSS 模块硬件应用指南》。

进行硬件设计时请注意以下事项:

- 1) 连接有源天线时,推荐使用 27~39nH 电感为有源天线供电;连接无源天线时,则不需要使用供电电感。为保证定位性能,建议使用有源天线。
- 2) 定位模块天线检测功能通过检测 ANT_BIAS 电流来实现,ANT_BIAS 输出电流最大值为 35mA,如有源天线功耗大于 35mA,则需要使用外部电源给天线供电。使用外部电源或无源天线时,模块无法提供天线检测功能,需用户在外部分增加检测电路来实现该功能。
- 3) 使用外部电源为有源天线供电时,为防止电压不匹配损坏模组射频口,请在射频通路上添加 100pF 隔直电容。
- 4) AVDD_BAK 内部通过二极管反向连接到 VDD,可对外部 Backup BATT 进行充电,详细见 1.4 系统框图。
- 5) 定位模块 UART 驱动能力较强,无需增加上拉电阻,建议增加 RC 电路,可有效避免 UART 干扰其他信号。
- 6) WHEELTICK 轮速脉冲/FWD 方向可大幅提升惯导性能,因此强烈推荐使用,需注意车速传感器的电平匹配。
- 7) PRRSTX 复位引脚务必连接到主控设备 (MCU) 上,用于控制上电时序。否则,将导致模块损毁。
- 8) PRTRG 下载模式控制引脚,建议连接到主控设备上。否则,将无法使用 OTA 升级功能。
- 9) PRRSTX、PRTRG 与主控设备 IO 连接时,请选择带有开漏输出功能的 IO 引脚,并且禁止对该引脚加上拉电阻或下拉电阻。

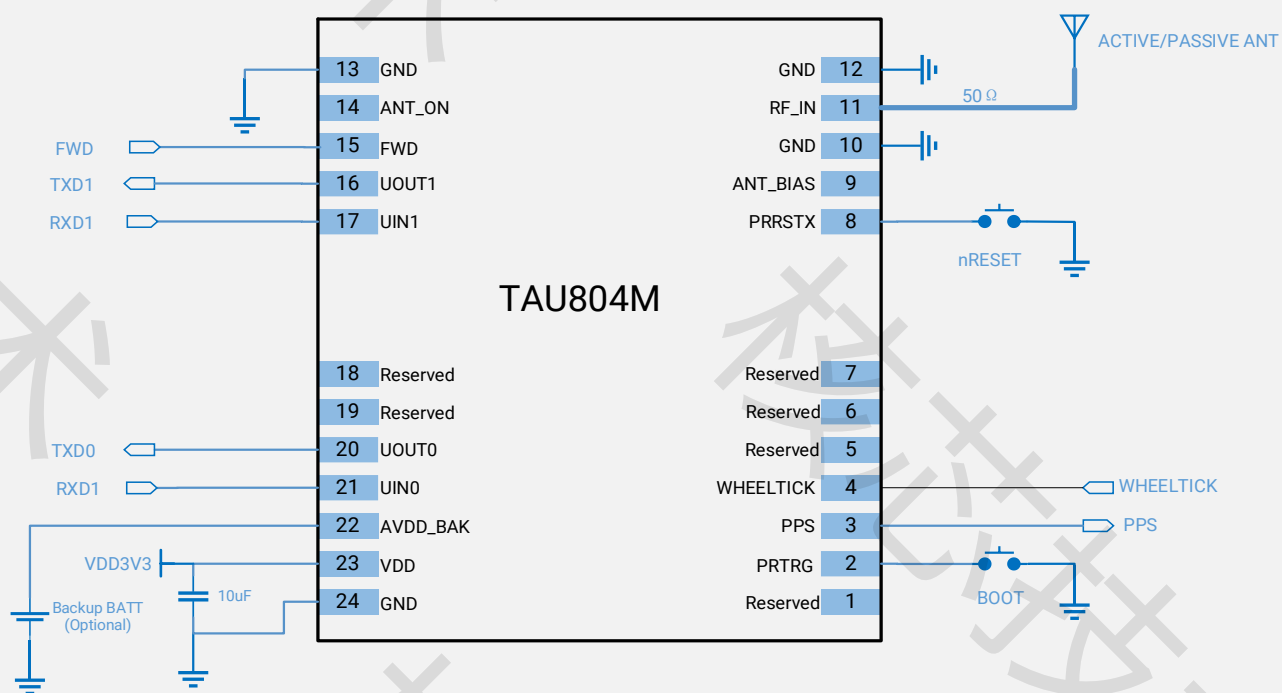


图 9 参考设计原理图 (天线使用内部电源供电)

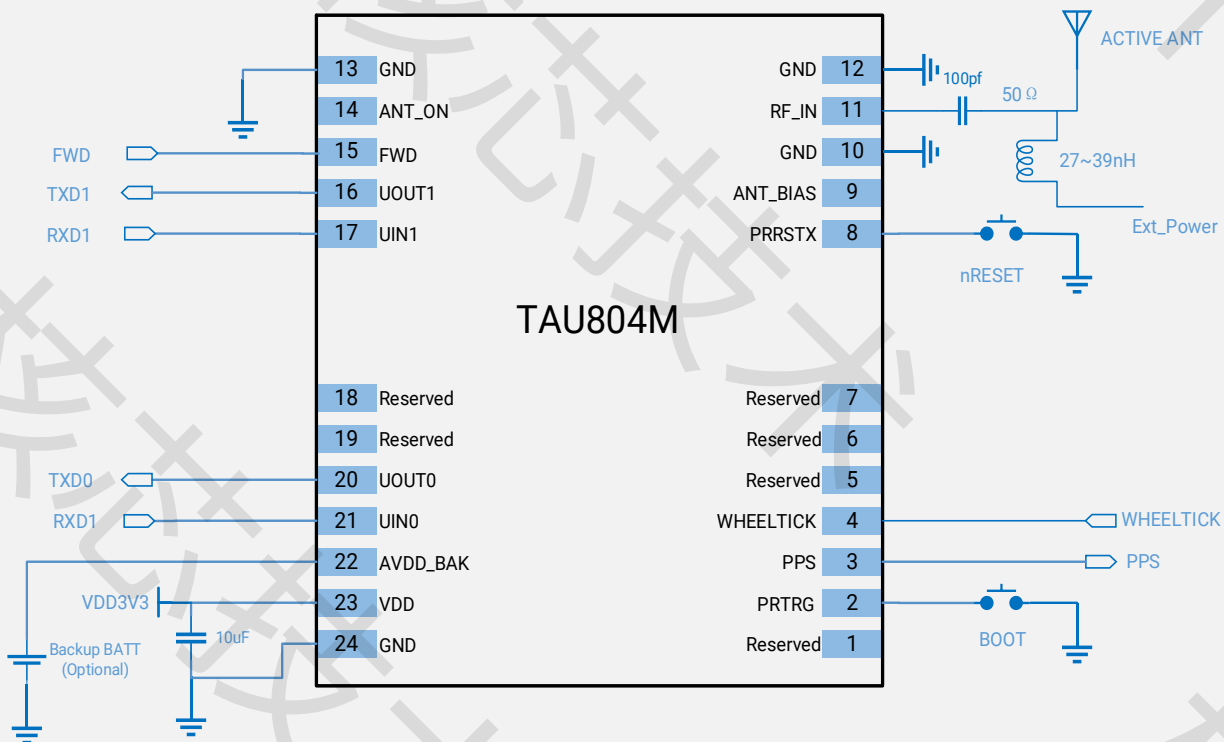


图 10 参考设计原理图 (天线使用外部电源供电)

6.2 PCB 封装参考

如下是 TAU804M 系列的封装参考：

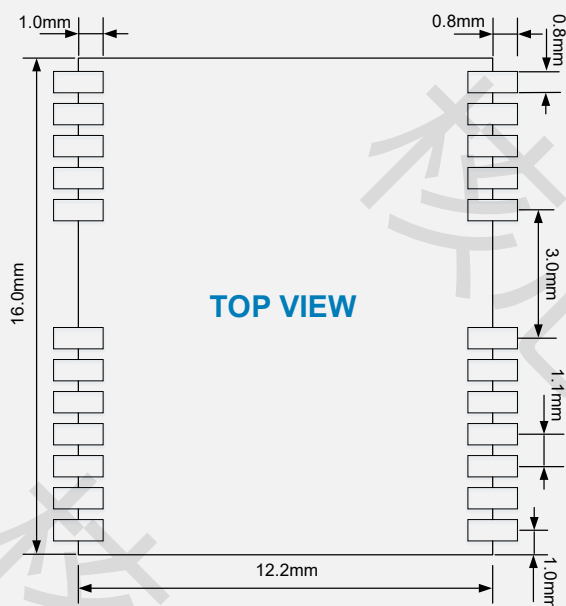


图 11 TAU804M 系列封装参考

6.3 Layout 注意事项

为充分发挥 TAU804M 系列模块的优势性能，使用本模块时需注意以下事项：

- 1) 就近模块电源引脚放置去耦电容，并保证电源走线宽度在 0.5mm 以上。
- 2) 建议模块 RF 端口到天线接口处的射频走线宽度大于 0.2mm，并尽可能就近放置；射频部分走线采用共面波导阻抗模型，走线到地铜皮之间控制在 1 倍左右的间距，保证阻抗为 50Ω。
- 3) 建议模块 RF 端口到天线接口处的走线参考第二层地，并保证第二层地平面完整。
- 4) 切勿将模块放置在干扰源附近，如通信天线、晶振、大电感以及高频数字信号线附近，并且模块底部全部以地线填充为佳。

7 安装与校准

此章节仅适用于 TAU804M-F1B0 和 TAU804M-F2B0 两款支持惯导功能的模块。

7.1 安装须知

模块须与车辆载体进行刚性连接，确保其在初始化过程和行驶过程中与安装体无相对位移。在车辆行驶过程中，模块若出现任何相对于车体坐标系的位置变化，将导致模块工作异常。

7.2 安装方式

TAU804M-F1B0 和 TAU804M-F2B0 模块包含一个三轴陀螺仪和一个三轴加速度计，并内置精细自校准算法，支持模块以相对于车体坐标系任意安装角的自由安装。例如：完全水平安装、倾斜一定角度安装和翻转安装等。

7.3 校准与状态查询

7.3.1 校准

安装、拆卸、在线升级后均需进行校准操作，对自身安装状态和传感器参数进行估算。

校准环境要求：整个校准过程中，要求车辆在相对开阔，路面水平的环境（可进入 3D 定位、 $\text{pdop} < 3$ 且 $\text{CNR} > 28\text{dB}$ ）。

校准基本步骤：

- 1) 模块固定安装好，在相对开阔且水平路面停车上电后，开始自动校准，期间需保证良好的卫星可见性，满足[校准环境要求](#)。
- 2) 模块定位后，需再静止 20s 以上，然后短时间内直线加速达到 40km/h 以上，并在开阔环境下以 $\geq 20\text{km/h}$ 速度行驶至少 10s。
- 3) 在正常行驶状态下，以正常转弯速度各经过一个近 90° 的左转弯和右转弯。

注意：

1) 完成以上校准基本步骤后，继续在开阔环境下正常行驶 15 分钟以上，并且包含直线、转弯等路段，可以使 INS 收敛地更准确，从而提高进入车库、隧道等复杂环境的惯导定位精度。

2) 当模块发生松动、跌落、拆装等有移动情况时，必须对校准参数进行 clear 操作，并按[校准基](#)
[本步骤](#)进行重新校准。

7.3.2 状态查询

校准完成后，用户可查看 NMEA 消息确认是否成功激活模块的 INS 状态。

\$GNTXT...INS, A...类似 NMEA 消息表示 INS 可用

\$GNTXT...INS, V...类似 NMEA 消息表示 INS 不可用

\$GNTXT...INS, E...类似 NMEA 消息表示 INS 评估中

\$GNTXT...INS, G...类似 NMEA 消息表示 BDS 定位

```
$GNZDA,122042.000,16,08,2021,00,00*41
$GNTXT,01,01,04,INS,V,1,,,,,FLG,1,0000,1,0*1B
$GNTXT,ACC,01,0.001,0.010,-0.292*37
$GNTXT,ACC,02,-0.001,0.010,-0.276*13
$GNTXT,ACC,03,-0.001,0.008,-0.274*19
$GNTXT,ACC,04,-0.000,0.011,-0.279*1A
$GNTXT,ACC,05,-0.001,0.011,-0.285*19
$GNTXT,ACC,06,-0.002,0.011,-0.261*13
$GNTXT,ACC,07,-0.001,0.010,-0.262*13
$GNTXT,ACC,08,-0.002,0.009,-0.262*17
$GNTXT,ACC,09,-0.000,0.010,-0.277*18
$GNTXT,ACC,10,-0.001,0.009,-0.265*1A
```

惯导状态信息

图 12 INS 状态输出

8 默认消息

表格 7 默认消息

接口	默认设置
UART 输出	数据格式：1 位起始位、8 位数据位、1 位停止位、无校验位 默认波特率：115200bps 模块正常上电后，默认激活以下 NMEA 消息：GGA, GSA, GSV, RMC, ZDA, TXT-ANT； 可配置支持其他 NMEA 语句和华大北斗二进制协议
UART 输入	数据格式：1 位起始位、8 位数据位、1 位停止位、无校验位 默认波特率：115200bps 默认支持协议：华大北斗二进制协议，RTCM
PPS	每秒 1 个脉冲，在上升沿同步，脉冲长度为 100ms

* 更多协议信息请参考 GNSS_Protocol_Specification 文档。

UART0 与 UART1 默认输出信息一致，但仅 UART0 可响应指令配置和固件升级，UART1 不响应指令配置和固件升级。模块关闭主电时，如果 UART 接口与 MCU 保持连接，UART 高电平可能导致模块主电有残留电压，引起模块上电工作异常。因此在模块关闭主电时，需断开 UART 接口连接或者将 MCU_UART 设置为输入态或高阻态。

9 包装与处理

9.1 包装

9.1.1 包装须知

本北斗定位模块是湿度、静电均敏感设备。在产品的包装和运输过程中,请务必遵循相关处理要求,并采取相应的预防措施以减少产品损坏。下表展示了产品运输的标准包装结构。

表格 8 包装结构

产品	卷轴	密封的包装袋	包装盒	装运纸箱
				

注意: 本包装信息不适用于非标准数量的订单, 非标准数量的订单包装信息此处不作赘述。请以包装结构图为准, 以实际收发为准。

9.1.2 模块包装

本北斗定位模块采用卷轴(由卷带和卷盘组成)的方式, 并使用具有防静电效果的密封袋进行包装, 以满足客户高效生产、批量安装和拆卸的需求。下图为卷带的尺寸细节图。

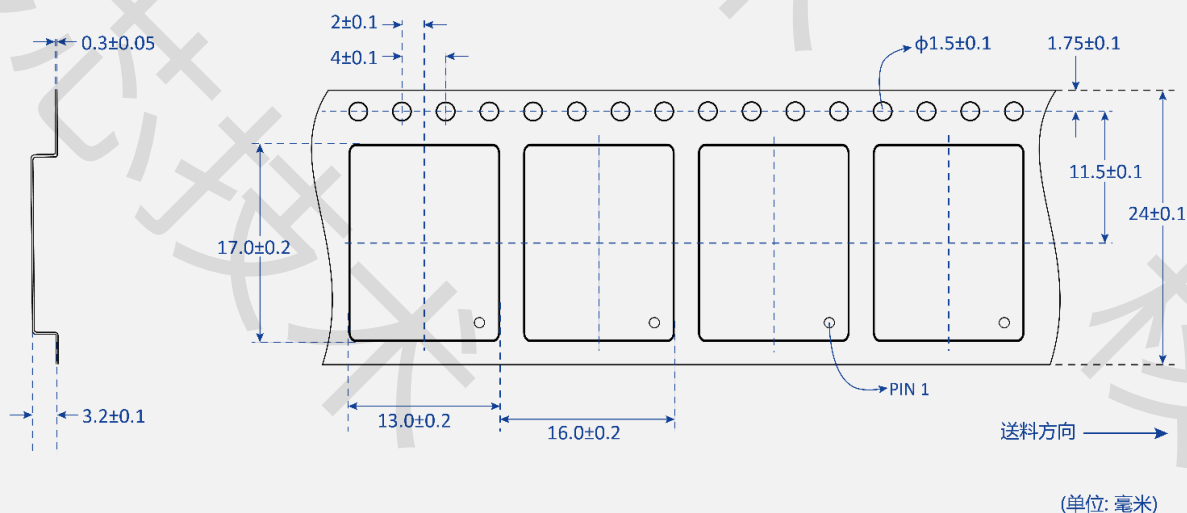


图 13 卷带

每卷轴可承装 1000 片模块，下图为卷盘的尺寸细节图：

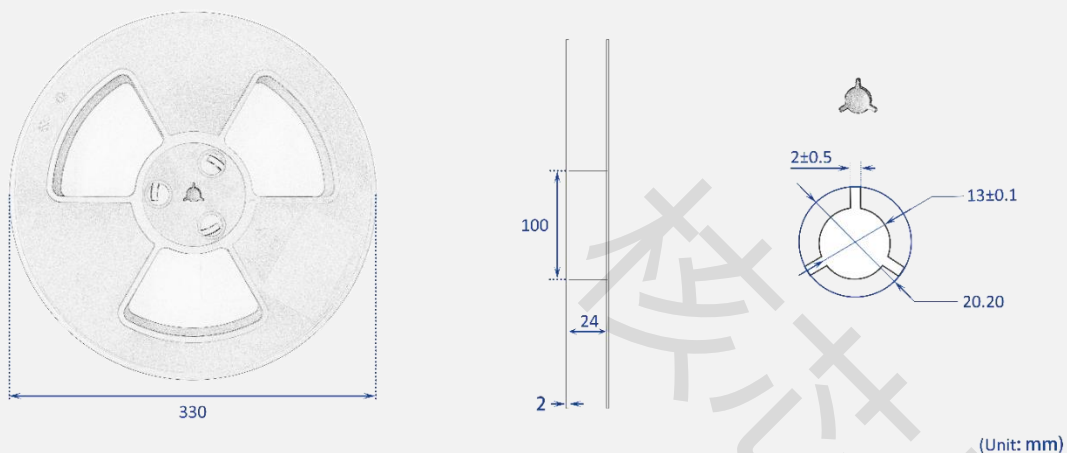


图 14 卷盘

9.1.3 运输包装

由于产品的湿度敏感和静电敏感特性，需使用防静电的密封袋对卷轴进行密封包装后放入包装盒，并以纸箱进行运输。运输包装规格如下表：

表格 9 包装规格汇总

类型	规格
卷轴	1000 片/卷
密封袋	1 卷/袋
包装盒	1 袋/盒
运输纸箱	5 盒/箱

9.2 存储

为防止产品受潮和静电放电，产品密封包装袋内附有干燥剂和湿度指示卡，用户可通过湿度指示卡了解产品所处环境的湿度状况。

9.3 ESD 处理

9.3.1 ESD 注意事项

北斗定位模块包含高度敏感的电子线路，属于静电敏感器件（ESD）。请注意下面的操作事项，若未按照下述预防措施操作，可能会对模块造成严重损坏！

- 天线贴片前，请先接地。
- 在引出 RF 引脚时，请不要接触任何带电电容和其他器件（例如，天线贴片~10 pF；同轴电缆~50 – 80 pF/m；焊接烙铁）
- 为防止静电放电，请勿将天线区域暴露在外；若因设计原因暴露在外，请采取适当的 ESD 防护措施。
- 在焊接 RF 连接器和天线贴片时，请确保使用 ESD 安全烙铁。



9.3.2 ESD 防护措施

北斗定位模块为静电敏感器件。在操作使用接收机时，必须特别小心，以减少静电的危险。除了标准的 ESD 安全措施外，还需考虑如下措施：

- 在射频输入部分加入 ESD 二极管，防止静电放电
- 切勿触摸任何暴露的天线区域
- 将 ESD 二极管添加到 UART 接口

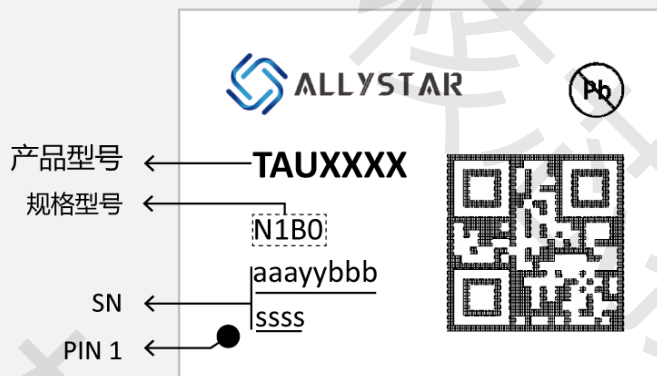
9.3.3 湿敏等级

本北斗系列定位模块的湿敏等级为 MSL3。

10 产品标签与订购信息

本章节对产品的标贴内容和订购信息进行说明，使得客户能更好地了解我们的产品。

10.1 产品标签



标识	含义	示例
TAUXXXX	产品型号，用于产品市场推广。	TAU804M
N1B0	规格型号。首位字母表示功能，次位数字表示频点，末两位字母表示北斗系统。	N1B0、N2B0
aaayybbbssss	序列码。	392190010001

10.2 订购信息

表格 10 订购信息

订购编码	产品关键信息
TAU804M-N1B0	北斗定位模块，TCXO，Flash，单频，12.2*16mm，1000 片/卷
TAU804M-N2B0	北斗定位模块，TCXO，Flash，双频，12.2*16mm，1000 片/卷
TAU804M-F1B0	北斗定位模块，TCXO，Flash，单频，惯导，12.2*16mm，1000 片/卷
TAU804M-F2B0	北斗定位模块，TCXO，Flash，双频，惯导，12.2*16mm，1000 片/卷

11 文档修订记录

修订版本	修订时间	修订者	修订记录
V1.0	2023-09	翁培彬	首次发布
V1.1	2023-10	曹敏	修改表格 2 功耗参数 更新产品标签
V1.2	2023-11	翁培彬	添加内部有源天线供电电感，修改参考设计原理图
V1.3	2024-05	曹敏	添加卫星通道数 优化上下电时序和天线状态描述 优化 6.1 参考设计说明



www.allystar.com



info-bj@allystar.com (华北地区)

info-sh@allystar.com (华东地区)

info-sz@allystar.com (华南地区)



广东省深圳市龙岗区雅宝路 1 号星河 WORLD F 栋大厦 201-2

