Lidar与PC通信数据格式.md 6/7/2018

Lidar与PC通信数据格式

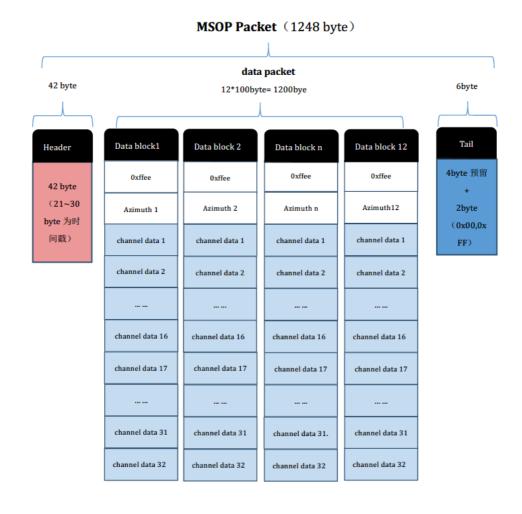
以Robosense RS-Lidar-32为例

Lidar 输出包类型: MSOP & DIFOP

- RS-LiDAR-32 与电脑之间的通信采用以太网介质,使用UDP 协议,输出包有两种类型: MSOP & DIFOP:
- UDP 的协议包均为1290byte 定长,其中1248byte 为有效载荷,其余42byte 为UDP 封包开支;
- MSOP(Main data Stream Output Protocol, 主数据流输出),将雷达扫描出来的距离、角度、反射率等信息封装成包输出到PC,发送间隔约1.2ms
- DIFOP(Device Information Output Protocol,设备信息输出),将设备当前的各种配置信息输出到PC,发送间隔约100ms

MSOP Packet

MSOP包完成三维测量相关数据输出,包括激光测距值、回波的反射率值、水平旋转角度值和时间戳。MSOP包的有效载荷长度为1248字节,其中42byte 的同步帧头Header,1200byte 的数据块区间(共12个100byte 的data block),以及6byte 帧尾Tail。数据包的基本结构如下图所示:



Header

• 帧头Header 共42byte,用于识别出数据的开始位置。

Lidar与PC通信数据格式.md 6/7/2018

• 在Header 的42byte 数据中有8byte 用于数据包头的检测,剩下34byte 中,21~30byte存储时间戳,其余作预留处理,为后续的更新升级使用。

Header 的前8 位定义为0x55,0xAA,0x05,0x0A,0x5A,0xA5,0x50,0xA0,可以选取前面4位作为包的检查序列。

Data Packet

data block 数据块

数据块区间是MSOP包中传感器的测量值部分,共1200byte。它由12 个data block 组成,每个block 长度为 100byte,代表一组完整的测距数据。Data block 中100byte 的空间包括:2byte 的标志位,使用0xffee 表示; 2byte 的Azimuth,表示水平旋转角度信息,每个角度信息对应着32个的channel data,包含1 组完整的32 通道信息。

Azimuth 角度值

在每个Block 中,RS-LiDAR-32 输出的水平角度值是该Block 中第一个通道激光测距时的角度值,水平旋转角度值的分辨率为0.01 度。

channel data

channel data 是3byte, 高两字节共16 位, 其中0-14 位用于距离信息存储, 最高位作为组标志位; 低一字节用于表示反射率信息, 如下图:

Channel data n (3 byte)		
2 byte		1 byte
Distance		Reflectivity
Distance1	Distance2	Reflectivity
[14:8]	[7:0]	反射率信息

Distance 是2byte,单位为cm,分辨率是1cm。反射率信息为相对反射率,通过反射率信息可以完成对不材质物体的区分。

帧尾

帧尾(Tail)长度6byte, 4byte 位预留信息, 2byte 的0x00, 0xFF。

示例

Lidar与PC通信数据格式.md 6/7/2018

