

# LiDAR Plus LP-01

# 快速启动手册



编制

审核

批准

# 版本历史

年/月/日	版本号	作者	备注/说明
2021/03/15	V1.0	张怡欢	

# 目 录

1.硬件连接	1
2.快速启动	1
2.1 设置上位机网络	1
2.2 添加激光雷达	
2.3 设置输出结果	3
2.4 获取输出结果	4
3.常见问题	4
4.联系我们	4

### 1.硬件连接

在使用 LP-01 (以下简称"本设备")前,需要先连接电源线和网线,同时接入所用激光雷达及上位机,其连接示意图如下:



图 1 硬件连接示意图

# 2. 快速启动

本设备上电自动启动,完成硬件连接后按下列步骤继续设置。

#### 2.1 设置上位机网络

本设备默认 IP 地址为 192.168.1.100,初次连接设备后,首先需将上位机的 IP 地址设置为 192.168.1.XXX (XXX 不能为 100)。设置完成后打开上位机的 浏览器,输入本设备 IP 地址(192.168.1.100),页面显示如下:



图 2 设备 Web 主页

#### 2.2 添加激光雷达

点击 Web 页面中的"配置",进入设备配置页面,如下图:



图 3 配置页面

选择"激光雷达"选项卡,点击右下角"+"号,进行激光雷达配置,依据连接的激光雷达型号在设备名称下拉列表里进行选择,并填写激光雷达的数据端口号和外参标定参数,标定细节详见使用手册。设置完成后点击页面最下方的"更新"按钮,完成配置。



图 4 添加激光雷达

设置好激光雷达型号后,选择"设备网络"选项卡,对应填入激光雷达的目标 IP 地址、子网掩码和网关,具体的 IP 地址请参考相应激光雷达的技术手册,例:激光雷达发送数据的目标 IP 是 192.168.1.50,对应的子网掩码为255.255.255.0,网关为192.168.1.1。设置完成后点击页面最下方的"更新"按钮,完成配置。

注: 更改设备网络后需等待约 20 秒, 用户需要将上位机浏览器中的 IP 地

址改为更新后的设备 IP 并刷新页面, 待设备主页正常显示即可。



图 5 更改设备网络

#### 2.3 设置输出结果

完成激光雷达的连接和设备网络配置之后,在"预览"界面中能观察到实时的点云及目标信息,如下图所示:

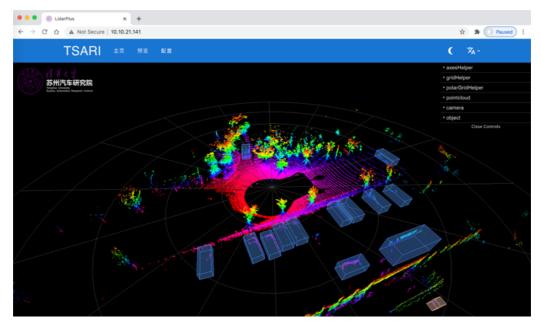


图 6 预览页面

点击"配置"进入配置页面,在"感知结果"选项卡中选择输出结果,本设备支持车辆、行人、骑行者、三角锥和可行驶区域的输出,输出协议可选择 UDP或 CAN, UDP输出需设置目标 IP 地址和端口号, CAN 输出需设置波特率。

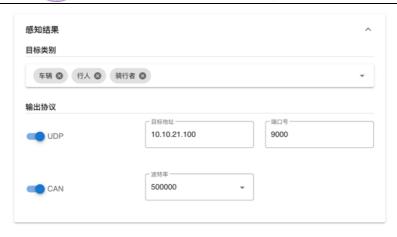


图 7 感知结果选项卡

#### 2.4 获取输出结果

本设备提供了用于上位机获取感知结果的获取代码及示例,Github 地址为: https://github.com/tsari-lidar-perception/lidarplus-sdk。示例代码包含 C++和 Python,可供用户进行数据的获取和后续开发。

## 3. 常见问题

- 1)设备 IP 地址查询: 在修改了设备 IP 地址之后,若遗忘 IP 地址,可在 Ubuntu 系统终端中输入: sudo tcpdump udp port 37020,在下图红色框中的 IP 地址即为本设备当前 IP 地址。
- 注: 若系统未安装 tcpdump, 请先安装 sudo apt install tcpdump。

```
znqc@znqc:~$ sudo tcpdump udp port 37020
[sudo] password for znqc:
tcpdump: verbose output suppressed, use -v or -vv for full protocol decode
listening on eno1, link-type EN10MB (Ethernet), capture size 262144 bytes
15:46:54.987386 IP 10.10.21.134.53221 > 255.255.255.37020: UDP, length 12
15:46:55.995502 IP 10.10.21.134.53221 > 255.255.255.37020: UDP, length 12
```

# 4. 联系我们

如果您有特殊需求,或者您想要反馈错误,或者您想向我们提供您的具体 数据,请与我们联系。

联系方式: zhangyihuan@tsari.tsinghua.edu.cn, wliang@tsari.tsinghua.edu.cn