

Set VLP-16

VLP-16 3개 파싱하기.

VLP-16 3개는 이더넷 허브를 통해 pc와 연결.

1. LiDAR 1개씩 ip 설정필요.

허브에 LiDAR_1만 연결 후 pc에서 고정 ip설정

[Ex]

ip : 192.168.1.100

subnetmask : 255.255.255.0

gateway : 192.168.1.1

The screenshot shows the 'velodyne VON' network configuration window. The 'IPv4' tab is selected. Under 'IPv4 Method', 'Manual' is selected. The 'Addresses' section contains a table with the following data:

Address	Netmask	Gateway
192.168.1.100	255.255.255.0	

The 'DNS' section has 'Automatic' set to 'ON' and the address '0.0.0.0'. The 'Routes' section also has 'Automatic' set to 'ON'.

2. velodyne web에서 센서 ip 및 센서 포트 설정

192.168.1.201 접속

Velodyne® LiDAR

Sensor Model: **VLP-16** S/N: **AG12515553** MAC: **60-76-88-10-3c-c1** Factory MAC: **60-76-88-10-3c-c1**

VLP-16 USER INTERFACE [Configuration](#) [System](#) [Info](#) [Diagnostics](#)

Require GPS receiver valid. ☐ On ☒ Off

Phase Lock ☐ On ☒ Off Offset:

Host (Destination)

IP Address: Data Port: Telemetry Port:

Network (Sensor)

DHCP: ☐ On ☒ Off

IP Address: Mask: Gateway:

MAC Address:

GPS Position: ☐ PPS:

Motor State: RPM: Lock: Phase:

Laser State:

Velodyne LiDAR

[Host(Destination)]

IP Address : 설정한 이더넷 ip(192.168.1.100)

Data Port : LiDAR 3개가 서로 달라야 함

Telemetry Port : LiDAR 3개가 서로 달라야 함

[Network (Sensor)]

IP Address : 센서 ip(192.168.1.x로 설정하며 x는 201 제외 2-250까지 설정 가능)

여기서는 192.168.1.202로 설정함

라이다 3개 각각 다르게 설정해야함

Mask : 255.255.255.0(앞서 pc에서 연결한 정보와 동일)

Gateway : 192.168.1.1(앞서 pc에서 연결한 정보와 동일)

!! 정보 바꾼 후에는 Set 버튼과 Save Configuration 버튼을 눌러서 반드시 저장 !!

나머지 LiDAR 2개도 위와 같이 설정.

Velodyne® LiDAR

Sensor Model: S/N: MAC: Factory MAC:

VLP-16 USER INTERFACE

[Configuration](#) [System](#) [Info](#) [Diagnostics](#)

Require GPS receiver valid: ☐ On ☒ Off

Phase Lock ☐ On ☒ Off Offset:

Host (Destination)

IP Address: Data Port: Telemetry Port:

Network (Sensor)

DHCP: ☐ On ☒ Off

IP Address: Mask: Gateway:

MAC Address:

GPS Position: ☐ PPS:

Motor State: RPM: Lock: Phase:

Laser State:

Velodyne® LiDAR

Velodyne® LiDAR

Sensor Model: S/N: MAC:

VLP-16 USER INTERFACE

[Configuration](#) [System](#) [Info](#) [Diagnostics](#)

Laser: ☒ On ☐ Off

Return Type:

Motor RPM:

FOV Start: End:

Phase Lock ☐ On ☒ Off Offset:

Host (Destination) IP: Data Port: Telemetry Port:

Network (Sensor) IP: Mask: Gateway: DHCP: ☐ On ☒ Off

GPS Position: ☐ PPS:

Motor State: RPM: Lock: Phase:

Laser State:

Velodyne® LiDAR

!! 모두 설정한 후 다시 각 센서별로 velodyne web에 접속 시,
 센서별로 설정한 ip로 접속해야함
 (센서 ip를 192.168.1.200으로 설정했다면 192.168.1.200으로 접속해야 velodyne web 접속
 가능)

Reference

Velodyne 공식 문서(63-9243-Rev-E-VLP-16-User-Manual) 139p.

