## 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]

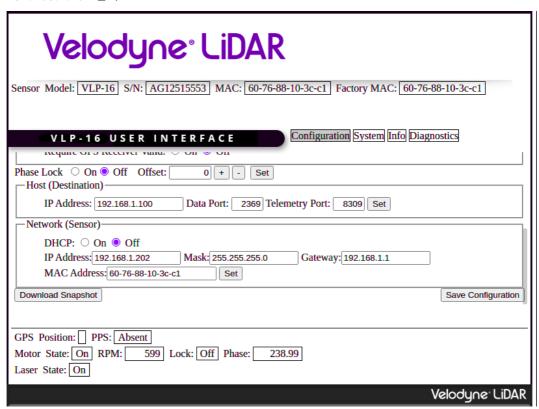
ip: 192.168.1.100

subnetmask: 255.255.255.0

gateway: 192.168.1.1

2. velodyne web에서 센서 ip 및 센서 포트 설정

192.168.1.201 접속



[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 <sup>®</sup> LiDAR	
Sensor Model: VLP-16 S/N: AH01521198 MAC: 60-76-88-10-52-ce Factory MAC: 60-76-88	8-10-52-ce
VLP-16 USER INTERFACE  Require of 5 receiver value.   On  On	ostics
Phase Lock ○ On ● Off Offset: 0 + - Set  Host (Destination)	
IP Address: 192.168.1.100 Data Port: 2370 Telemetry Port: 8310 Set	
Network (Sensor)	
DHCP: O On Off	
IP Address: 192.168.1.203 Mask: 255.255.255.0 Gateway: 192.168.1.1	
MAC Address; 60-76-88-10-52-ce Set	
Download Snapshot	Save Configuration
GPS Position: PPS: Absent	
Motor State: On RPM: 601 Lock: Off Phase: 230.71	
Laser State: On	
V	elodyne LiDAR

Velodyne° LiDAR
Sensor Model: VLP-16 S/N: AG30020570 MAC: 60-76-88-10-50-5a
Laser: On Off Return Type: Strongest  Motor RPM: 600 + - Set FOV Start: 0 + - End: 359 + - Set Phase Lock On Off Offset: 0 + - Set Host (Destination) IP: 192.168.1.100 Data Port: 2371 Telemetry Port: 8311 Set Network (Sensor) IP: 192.168.1.204 Mask: 255.255.255.0 Gateway: 192.168.1.1 DHCP: On  Save Configuration
Download Snapshot
GPS Position: PPS: Absent  Motor State: On RPM: 600 Lock: Off Phase: 0  Laser State: On
Velodyne <sup>,</sup> 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